



Module BSPLIN : manuel d'utilisation et de reference

F.J. Palma Molina

► To cite this version:

F.J. Palma Molina. Module BSPLIN : manuel d'utilisation et de reference. RT-0096, INRIA. 1988, pp.44. inria-00070070

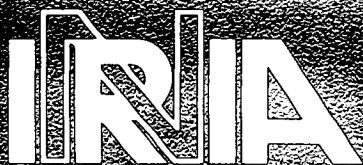
HAL Id: inria-00070070

<https://hal.inria.fr/inria-00070070>

Submitted on 19 May 2006

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.



UNITÉ DE RECHERCHE
INRIA-ROCQUENCOURT

Institut National
de Recherche
en Informatique
et en Automatique

Domaine de Voluceau
Rocquencourt
BP 105
78153 Le Chesnay Cedex
France
Tél. (1) 39 63 55 11

Rapports Techniques

N° 96

MODULE BSPLIN : MANUEL D'UTILISATION ET DE REFERENCE

Francisco J. PALMA MOLINA

JUILLET 1988



★ R R - 8 9 5 ★

MODULE BSPLIN : MANUEL D'UTILISATION ET DE REFERENCE

MODULE BSPLIN : USAGE AND REFERENCE MANUAL

FRANCISCO J. PALMA MOLINA

I.N.R.I.A.

BP.105

78153 LE CHESNAY Cedex

FRANCE

et

UNIVERSIDAD de MALAGA,

Dpto. Análisis Matemático

Campus de Teatinos s/n

29080 MALAGA

ESPAGNE

RESUME :

Nous présentons un nouveau module de la Bibliothèque MODULEF permettant d'approcher des fonctions par des méthodes B-Splines. Nous indiquons les différentes possibilités de visualisation et de manipulation des fonctions approchées et nous donnons plusieurs exemples d'utilisation.

ABSTRACT :

We present a new module of the MODULEF Library for the approximation of functions by the method of B-Splines. We indicate the different possibilities for visualisation and manipulation of the approximated functions and give several examples of usage.



PAPIER RÉCUPÉRÉ ET RECYCLÉ

1. INTRODUCTION

Ce rapport constitue le manuel d'utilisation et de référence du module BSPLIN. Ce module permet, d'une part, de créer une structure de données où sont stockés tous les paramètres nécessaires à l'approximation de fonctions à une ou deux variables par des méthodes B-Splines, et, d'autre part, de préparer le travail pour une interface avec un calcul d'éléments finis.

Le module permet aussi la visualisation des fonctions approchées via les modules TRACOU, VIS3D et TRNOPO de la Bibliothèque MODULEF. Nous donnons finalement quelques sous-programmes utilitaires qui permettent l'utilisation et l'exploitation des informations stockées dans la structure de données.

Dans le paragraphe 2 nous donnons un bref rappel théorique de l'approximation de fonctions par des méthodes B-Splines. Le paragraphe 3 fait une description du module BSPLIN, de la structure de données créée et des possibilités de visualisation. Le paragraphe 4 concerne les aspects techniques de la mise en oeuvre du module et finalement le paragraphe 5 donne quelques exemples d'utilisation du module et d'exploitation de la structure de données.

SOMMAIRE :

1 - INTRODUCTION

2 - APPROXIMATION DE FONCTIONS PAR DES METHODES B-SPLINES

- 2.1. - Les fonctions de base B-Splines à une variable
- 2.2. - Approximation de fonctions à une variable
- 2.3. - Approximation de fonctions à deux variables

3 - DESCRIPTION DU MODULE BSPLIN

- 3.1. - But
- 3.2. - Limites d'utilisation
- 3.3. - Description de la S.D. COOR (BSPLIN)
- 3.4. - Utilisation et manipulation d'une S.D. COOR (BSPLIN)
- 3.5. - Tracé des fonctions approchées

4 - MISE EN OEUVRE DU MODULE BSPLIN

- 4.1. - Appel, bibliothèques, programmes
- 4.2. - Les cartes de données

5 - EXEMPLES D'UTILISATION

BIBLIOGRAPHIE

2. APPROXIMATION DE FONCTIONS PAR DES METHODES B-SPLINES

On rappelle d'abord la définition et les propriétés les plus importantes des fonctions de base B-Splines. On décrit ensuite la méthode d'approximation de fonctions réelles à une ou deux variables par des fonctions Splines, i.e., par une combinaison linéaire de fonctions de base B-Splines.

2.1. Les fonctions de base B-Splines à une variable

Considérons l'ensemble de données $\{k, n, t\}$ où :

(i) k et n sont deux entiers tels que :

$$1 \leq k \leq n \quad (2.1.1)$$

(ii) t est une suite non décroissante de $n+k$ points

$$t = \{t_i \in \mathbb{R} : i=1, \dots, n+k \text{ et } t_i \leq t_{i+1} \text{ pour tout } i=1, \dots, n+k-1\} \quad (2.1.2)$$

vérifiant les trois propriétés suivantes

$$t_1 = \dots = t_k = x_1 \quad (2.1.3)$$

$$t_{n+1} = \dots = t_{n+k} = x_2 \quad (2.1.4)$$

$$t_i < t_{i+k} \text{ pour tout } i = 1, \dots, n \quad (2.1.5)$$

Dans ces conditions, pour chaque entier $\ell=1, \dots, k$ nous définissons n fonctions B-Splines d'ordre ℓ sur l'intervalle $[x_1, x_2]$ que nous notons

$$B_{i,\ell} : x \in [x_1, x_2] \rightarrow B_{i,\ell}(x) \in \mathbb{R} \quad i=1, \dots, n \quad (2.1.6)$$

Ces fonctions sont définies itérativement par les relations :

Pour $\ell = 1$

$$B_{i,1}(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } x \in [t_i, t_{i+1}[\text{ et } i=1, \dots, n \\ 1 & \text{si } x=t_{n+1} \text{ et } i=n \\ 0 & \text{autrement} \end{cases}$$

Pour $\ell \geq 2$

$$B_{i,\ell}(x) = \begin{cases} C_{i,\ell}(x-t_i)B_{i,\ell-1}(x) + C_{i+1,\ell}(t_{i+\ell}-x)B_{i+1,\ell-1}(x) & i=1, \dots, n-1 \\ C_{i,\ell}(x-t_i)B_{i,\ell-1}(x) & i=n \end{cases} \quad (2.1.7)$$

où

$$C_{i,\ell} = \begin{cases} 1/(t_{i+\ell-1}-t_i) & \text{si } t_i \neq t_{i+\ell-1} \\ 0 & \text{autrement} \end{cases}$$

Les fonctions B-Splines d'ordre $l=k$ sont notées plus simplement

$$B_i: x \in [x_1, x_2] \rightarrow B_i(x) \in \mathbb{R} \quad i=1, \dots, n \quad (2.1.8)$$

et elles sont appelées fonctions de base B-Splines d'ordre k dépendantes de l'ensemble de données $\{k, n, t\}$.

Exemple 1 : Pour les valeurs

$$k=3 \quad n=10$$

$$t=\{0,0,0,0.2,0.5,0.5,0.5,1,1.5,1.5,2,2,2\}$$

nous donnons ci-après les graphes de quelques fonctions B-Splines d'ordre 1 non nulles.

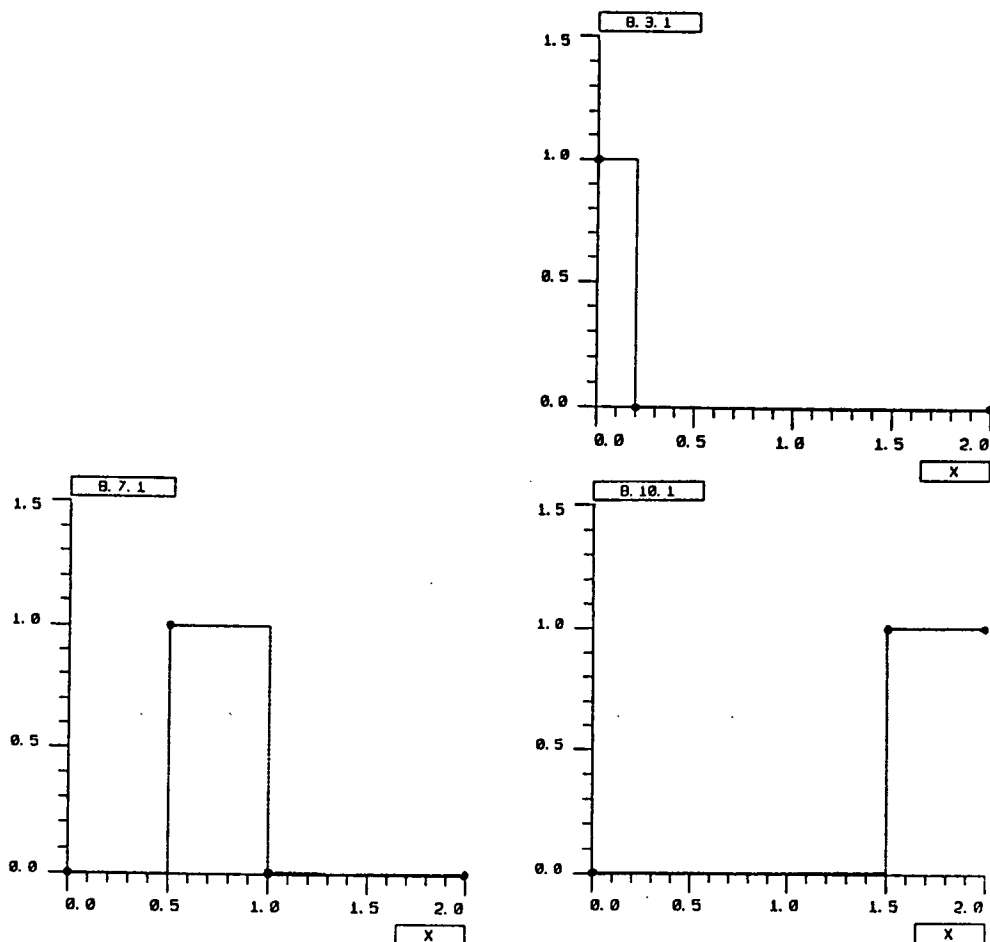


Fig 1 : Graphe des fonctions $B_{3,1}$, $B_{7,1}$ et $B_{10,1}$.

Idem pour les fonctions B-Splines d'ordre 2.

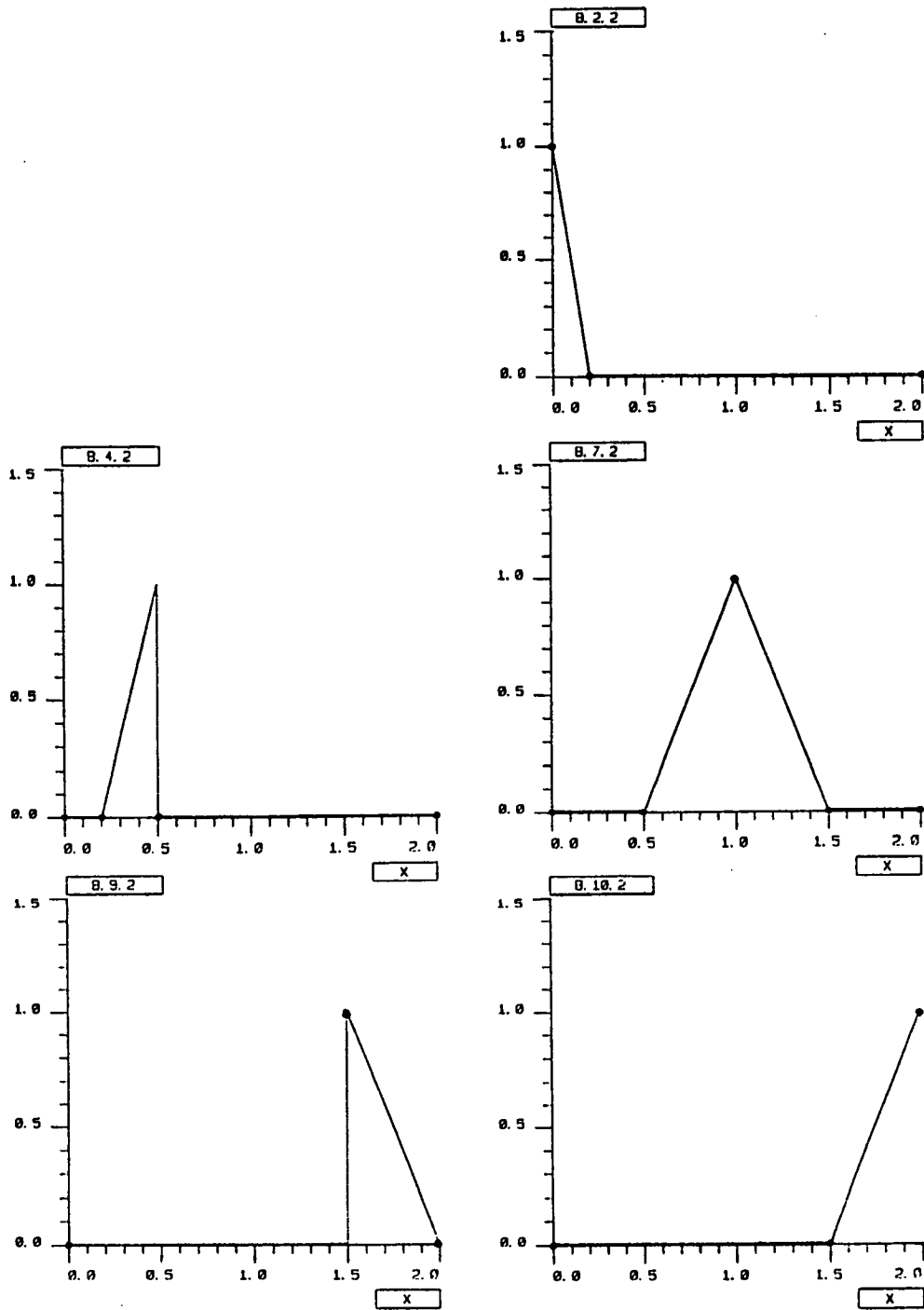


Fig 2 : Graphe des fonctions $B_{2,2}$, $B_{4,2}$, $B_{7,2}$, $B_{9,2}$ et $B_{10,2}$.

Idem pour les fonctions de base B-Splines d'ordre 3.

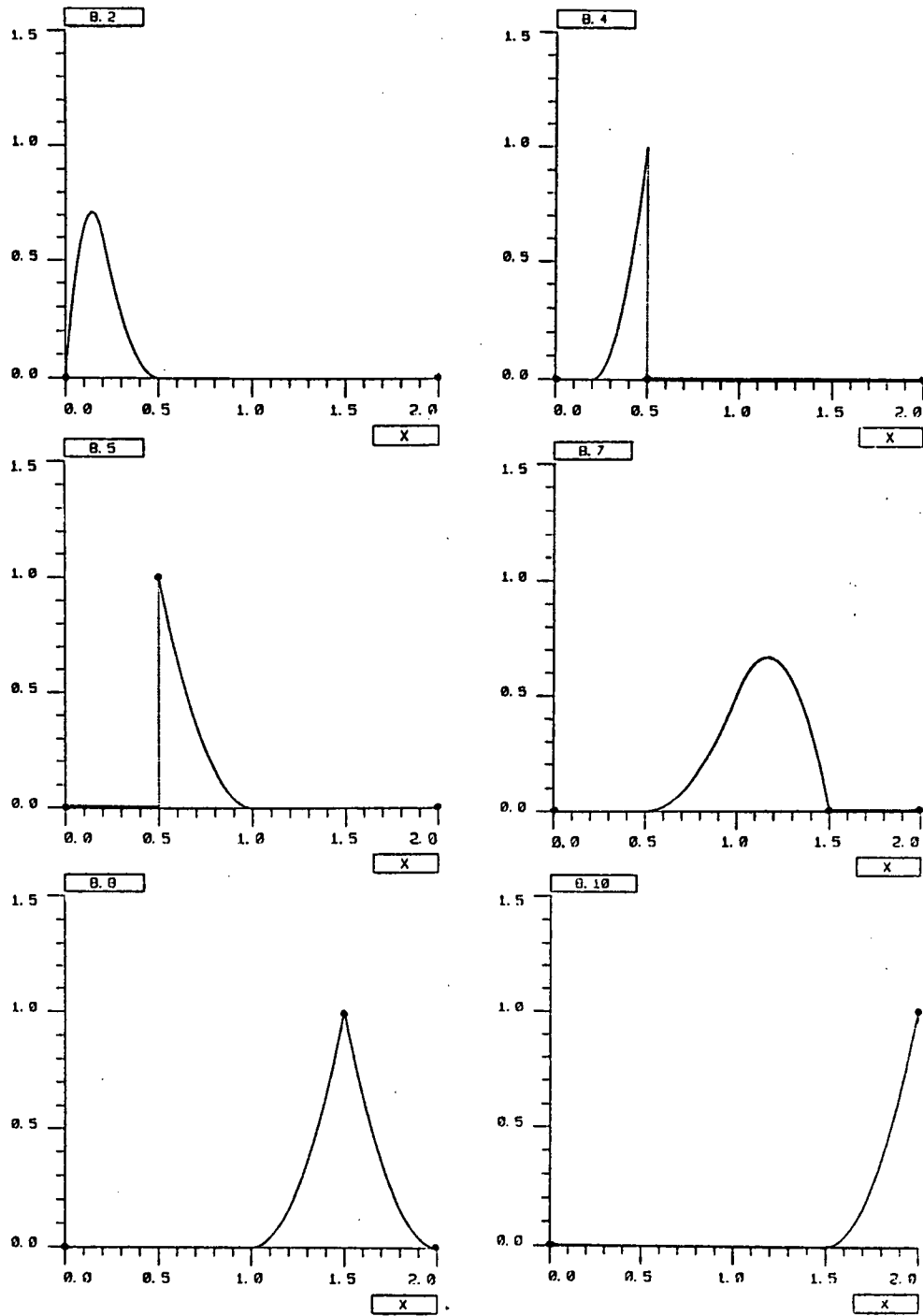
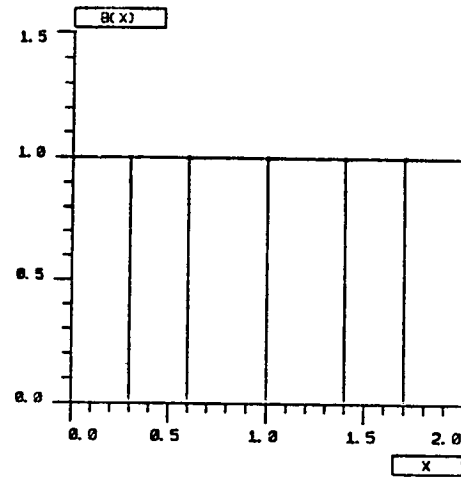


Fig 3 : Graphe des fonctions B_2 , B_4 , B_5 , B_7 , B_8 et B_{10} .

Exemple 2 : Nous donnons ci-après les graphes des fonctions de base B-Splines pour les valeurs suivantes de (k,n,t)

$k=1$ $n=6$

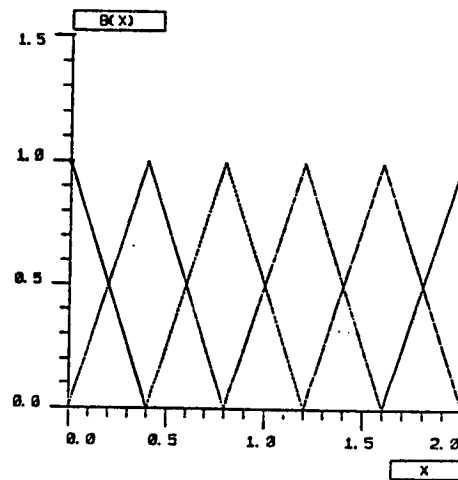
$t=(0,0.3,0.6,1,1.4,1.7,2)$



idem pour

$k=2$ $n=6$

$t=(0,0,0.4,0.8,1.2,1.6,2,2)$



idem pour

$k=3$ $n=6$

$t=(0,0,0,0.5,1,1.5,2,2,2)$

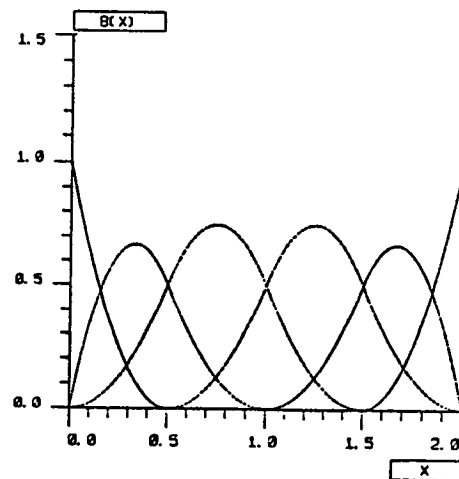
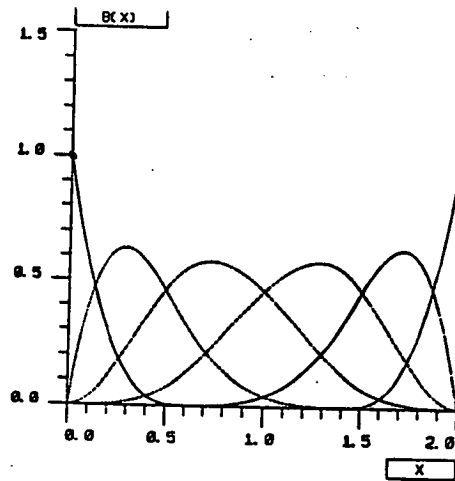


Fig 4a : Graphe des fonctions de base B-Splines d'ordre 1, 2 et 3

Idem pour

$k=4$ $n=6$

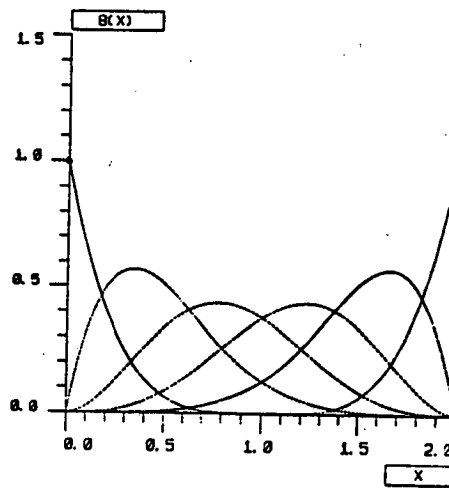
$t=(0,0,0,0,0.6,1.4,2,2,2,2)$



idem pour

$k=5$ $n=6$

$t=(0,0,0,0,0,1,2,2,2,2,2)$



Idem pour

$k=6$ $n=6$

$t=(0,0,0,0,0,0,2,2,2,2,2,2)$

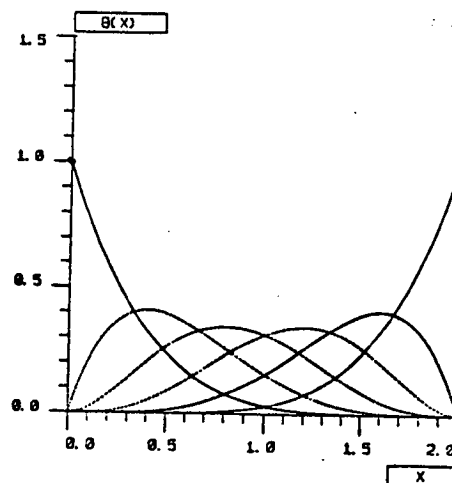


Fig 4b : Graphe des fonctions de base B-Splines d'ordre 4, 5 et 6.

Maintenant nous rappelons les propriétés les plus importantes des fonctions B-Splines que nous utiliserons dans la suite.

Proposition 1 : On considère l'ensemble de données (k, n, t) vérifiant les propriétés (2.1.1) à (2.1.5) et soit $B_{i, \ell}$ (pour $\ell=1, \dots, k$ et $i=1, \dots, n$) les fonctions B-Splines définies par les relations itératives (2.1.7). Alors on vérifie :

(i) Les fonction $B_{i, \ell}$ sont positives

$$B_{i, \ell} \geq 0 \text{ pour tout } x \in [x_1, x_2] \quad (2.1.9)$$

(ii) Le support des fonctions $B_{i, \ell}$ est donnée par

$$\text{supp } B_{i, \ell} = \begin{cases} \emptyset & \text{si } t_i = t_{i+\ell} \\ [t_i, t_{i+\ell}] & \text{autrement} \end{cases} \quad (2.1.10)$$

De plus, dans le cas où le support n'est pas vide on a :

$$B_{i, \ell}(x) > 0 \text{ pour tout } x \in]t_i, t_{i+\ell}[\quad (2.1.11)$$

(iii) Les fonctions B-Splines d'ordre ℓ donnent une partition de l'unité dans l'intervalle $[x_1, x_2]$, i. e

$$\sum_{i=1}^n B_{i, \ell}(x) = 1 \text{ pour tout } x \in [x_1, x_2] \quad (2.1.12)$$

(iv) Si pour $j=k, \dots, n$ on a

$$t_j < t_{j+1} \quad \text{et} \quad [t_j, t_{j+1}] \subset \text{supp } B_{i, \ell} \quad (2.1.13)$$

alors on vérifie

$$B_{i, \ell} | [t_j, t_{j+1}[\in P_{\ell-1} ([t_j, t_{j+1}[) \quad (2.1.14)$$

(voir la remarque 1 pour le cas $j=n$).

(v) Sur les points t_j avec $j=k+1, \dots, n$ appartenant au support de la fonction $B_{i, \ell}$ s'effectuent les raccords des différents polynômes qui définissent la fonction, ces raccords étant de classe $C^{\ell-k_j-1}$, où k_j est le nombre de fois qu'on répète le point t_j dans le support de la fonction considérée (voir remarque 2).

(vi) On vérifie

$$B_{k-\ell+1,\ell}(x_1)=1 \quad \text{et} \quad B_{n,\ell}(x_2)=1 \quad (2.1.15)$$

La démonstration de ces propriétés est immédiate à partir des relations itératives (2.1.7) (cf. C. de BOOR [1978], chap. IX à XI).

Remarque 1 : Dans le cas $j=n$ on peut considérer l'intervalle fermé, i.e., la relation (2.1.14) devient

$$B_{i,\ell}|[t_n, t_{n+1}] \in P_{\ell-1}([t_n, t_{n+1}]) \quad (2.1.16)$$

(il suffit de remarquer que $B_{n,1}(t_{n+1})=1$ et non $B_{n,1}(t_{n+1})=0$). \square

Remarque 2 : Evidemment de (2.1.2) et (2.1.5) on déduit $k_j \leq k$. D'autre part si $\ell-k_j-1 < 0$, alors $C^{\ell-k_j-1}$ signifie une discontinuité de saut au point considéré. De (2.1.14) on déduit qu'il y a continuité à droite dans toutes les discontinuités. \square

Des propriétés (iv) et (v) de la proposition précédente nous déduisons le :

Corollaire 1 : Sous les hypothèses de la propositions 1, et si, de plus, la sous-suite $(t_j : j=k+1, \dots, n) \subset t$ est strictement croissante (ou elle est vide), alors les fonctions de base B-Splines d'ordre k vérifient :

$$\begin{aligned} B_i| [t_j, t_{j+1}[&\in P_{k-1}([t_j, t_{j+1}[) \text{ pour tout } j=k, \dots, n \\ B_i &\in C^{k-2}([x_1, x_2]) \end{aligned} \quad (2.1.17)$$

(voir les remarques 1 et 2 pour les cas extrêmes).

Exemple 3 : Nous illustrons la vérification de (v), Prop. 1 en traçant le graphe de la fonction B_{11} et de toutes ses dérivées non nulles pour l'ensemble de données

$$k = 5 \quad n = 15$$

$$t = \{0, 0, 0, 0, 0, 0, 0.2, 0.2, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 1, 1.5, 1.5, 2, 2, 2, 2, 2\}$$

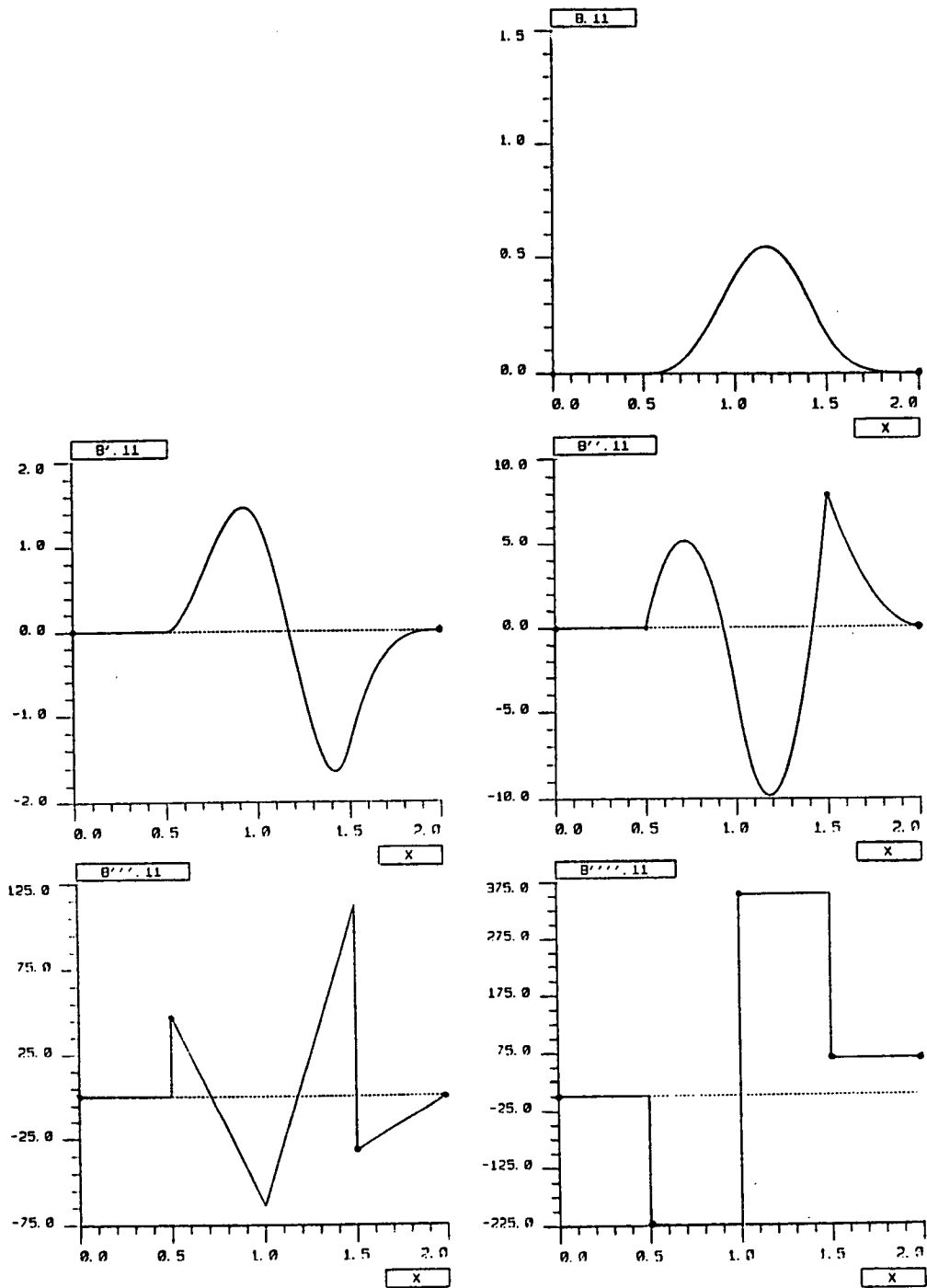


Fig 5 : Graphe de la fonction B_{11} et de ses dérivées jusqu'au quatrième ordre

Idem pour :

$$k = 5$$

$$n = 14$$

$$t = (0,0,0,0,0,0,0.2,0.4,0.6,0.8,1,1.2,1.4,1.6,1.8,2,2,2,2,2)$$

(on remarque que nous sommes ici sous les hypothèses du corollaire 1).

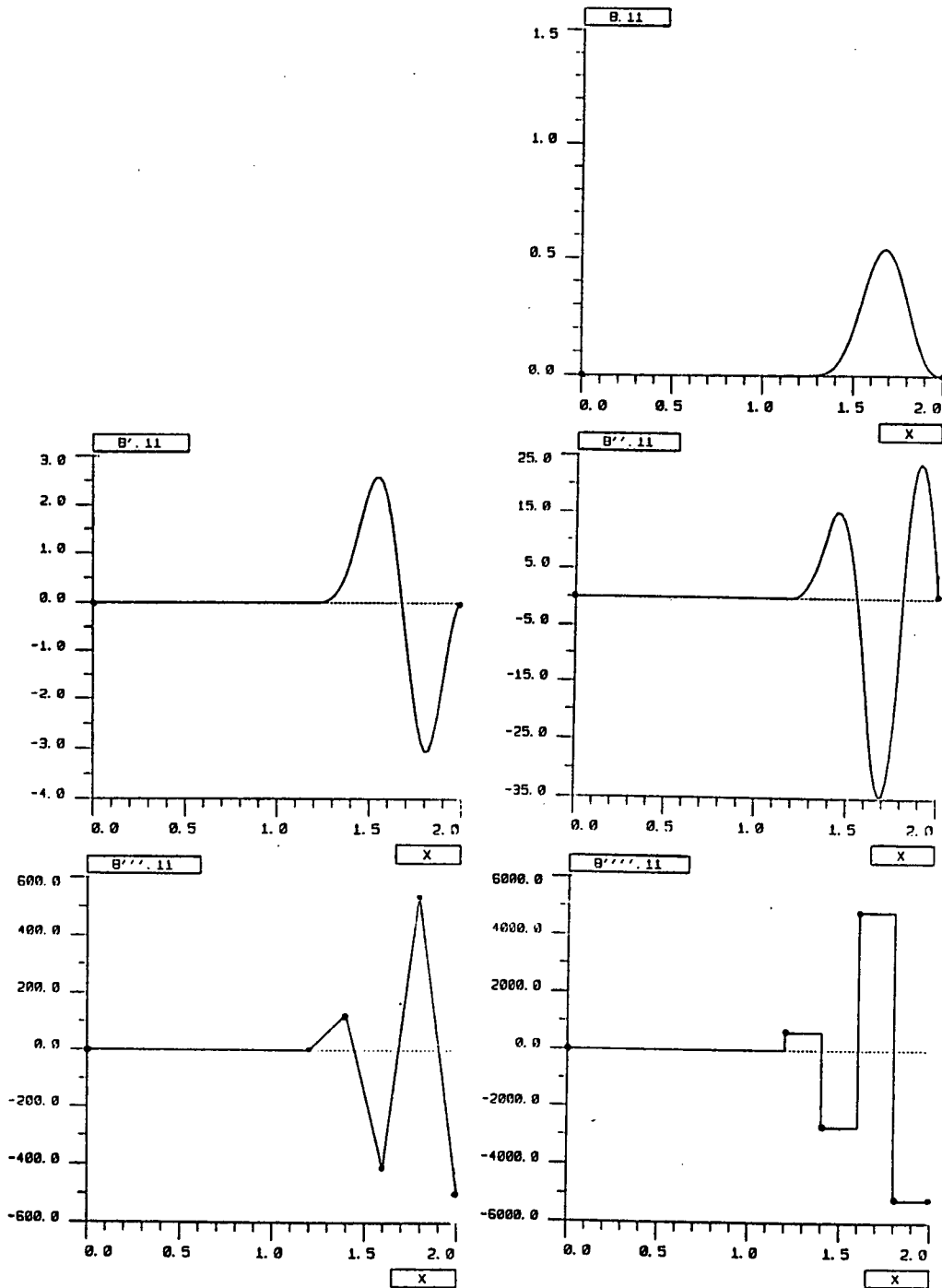


Figure 6 : Graphe de la fonction B_{11} et de ses dérivées jusqu'au quatrième ordre

Pour conclure ce paragraphe nous définissons l'espace des fonctions splines, que nous notons $S_{k,n,t}$, comme l'espace vectoriel engendré par les n fonctions de base B-Splines d'ordre k dépendantes de l'ensemble de valeurs (k, n, t) , i.e.

$$S_{k,n,t} = \{ f : x \in [x_1, x_2] \rightarrow f(x) \in \mathbb{R} : f = \sum_{i=1}^n \alpha_i B_i \}$$

$$\text{avec } \alpha_i \in \mathbb{R} \text{ pour tout } i = 1, \dots, n \quad (2.1-18)$$

2.2. Approximation de fonctions à une variable.

Soit une fonction réelle f , que nous supposons "assez régulière", définie sur un intervalle non dégénéré :

$$f : x \in [x_1, x_2] \rightarrow f(x) \in \mathbb{R} \quad (2.2-1)$$

Sur cet intervalle nous considérons une suite τ strictement croissante de n points, que nous appelons suite de points d'interpolation

$$\tau = \{ \tau_i \in [x_1, x_2] : i = 1, \dots, n \text{ et } \tau_i < \tau_{i+1} \text{ pour tout } i = 1, \dots, n-1 \} \quad (2.2-2)$$

et nous supposons f connue au moins sur les n points de la suite τ , i.e., nous connaissons l'ensemble de valeurs interpolées

$$\{ f(\tau_i) : i = 1, \dots, n \} \quad (2.2.3)$$

Remarque 3 : Si $n \geq 2$ nous supposons toujours implicitement

$$\tau_1 = x_1 \text{ et } \tau_n = x_2 \quad (2.2.4)$$

(si $n = 1$, τ_1 est un point quelconque de l'intervalle).

Finalement soit k un entier (ordre d'interpolation) tel que :

$$1 \leq k \leq n \quad (2.2.5)$$

Nous souhaitons obtenir une fonction réelle πf définie sur le même intervalle

$$\pi f : x \in [x_1, x_2] \rightarrow \pi f(x) \in \mathbb{R} \quad (2.2.6)$$

telle qu'elle soit une approximation de f au sens suivant :

(i) πf coincide avec f aux points d'interpolation

$$\pi f(\tau_i) = f(\tau_i) \text{ pour tout } i = 1, \dots, n \quad (2.2.7)$$

(ii) πf est polynomiale par morceaux de degré $k-1$, c'est à dire qu'il existe une partition de l'intervalle $[x_1, x_2]$ telle que :

$$\pi f \in P_{k-1} \text{ sur chaque élément de la partition} \quad (2.2.8)$$

(iii) πf est de classe $k-2$ sur tout le domaine

$$\pi f \in C^{k-2}([x_1, x_2]) \quad (2.2.9)$$

Remarque 4 : Pour $k = 1$ les propriétés (ii) et (iii) précédentes représentent une fonction constante par morceaux avec des éventuelles discontinuités de saut. Nous demandons une continuité à droite dans tous les points de discontinuité.

Pour obtenir cette approximation, à partir des données k, n et r nous construisons une suite t de $n+k$ points vérifiant les relations (2.1-2) à (2.1-5) et nous prenons πf dans l'espace vectoriel des fonctions Splines $S_{k,n,t}$

$$\pi f = \sum_{i=1}^n \alpha_i B_i \in S_{k,n,t} \quad (2.2-10)$$

Les réels $(\alpha_i : i = 1, \dots, n)$ sont appelés coefficients d'interpolation de la fonction f .

Nous expliciterons plus loin la construction de la suite t à partir des données précédentes, mais nous imposons de plus que

$$t_i < t_{i+1} \text{ pour tout } i = k+1, \dots, n-1 \quad (2.2-11)$$

Grâce au corollaire 1 et comme la fonction πf est une combinaison linéaire des fonctions de base B-Splines, la relation (2.2-11) entraîne les propriétés (ii) et (iii) de l'approximation; dans la propriété (ii) on a comme partition de l'intervalle la sous-suite

$$\{ t_i \in [x_1, x_2] : i = k, \dots, n+1 \} \subset t \quad (2.2-12)$$

D'autre part, pour satisfaire la propriété (i) de l'approximation il suffit de résoudre le système linéaire correspondant, i.e., avec (2.2-7) et (2.2-10)

$$\sum_{j=1}^n \alpha_j B_j(\tau_i) = f(\tau_i) \quad i = 1, \dots, n \quad (2.2-13)$$

que nous écrivons sous la forme matricielle

$$\begin{aligned} \text{BSP. ALPHA} &= \text{FON} \\ \text{BSP} &= (\text{BSP}_{ij}) \text{ où } \text{BSP}_{ij} = B_j(\tau_i) \quad i, j = 1, \dots, n \\ \text{ALPHA} &= {}^t[\alpha_1 \dots \alpha_n] \\ \text{FON} &= {}^t[f(\tau_1) \dots f(\tau_n)] \end{aligned} \quad (2.2-14)$$

Nous décrivons maintenant la construction de la suite t pour les différents cas (évidemment nous souhaitons que la matrice BSP soit inversible et le plus simple possible) :

- Pour $k = 1$ nous prenons :

$$\begin{aligned} t_1 &= x_1 \\ t_{n+1} &= x_2 \\ t_{i+1} &= (\tau_{i-1} + \tau_i)/2 \quad i=2, \dots, n \end{aligned} \quad (2.2-15)$$

- Pour $k \geq 2$ nous prenons :

$$\begin{aligned} t_1 &= \dots = t_k = \tau_1 = x_1 \\ t_{n+1} &= \dots = t_{n+k} = \tau_n = x_2 \\ t_i &= (\tau_{i-(k-1)} + \dots + \tau_{i-1}) / (k-1) \quad i = k+1, \dots, n \end{aligned} \quad (2.2-16)$$

Dans tous les cas possibles il est immédiat de vérifier que les relations (2.1.-2) à (2.1-5) et (2.2-11) sont satisfaites. De plus, la matrice BSP a une structure assez simple (elle est positive, bande de largeur de bande $k-2$, la somme des éléments de chaque ligne est égale à 1, etc.). Dans C. de BOOR [1978], chapitre XIII on donne une démonstration de l'inversibilité de cette matrice. Ainsi le système linéaire (2.2-13) a une seule solution ce qui entraîne l'existence et unicité de l'approximation πf de la fonction f .

Remarque 5 : Le choix (2.2-16) pour la suite t s'avère une bonne approximation de celle donnée par MICCHELLI-RIVLIN-WINODGRAD [1976] qui est optimale dans le sens qu'elle fournit la plus petite constante C pour l'estimation d'erreur

$$\|f - \pi f\|_{r, \infty, [x_1, x_2]} \leq C h^{\ell-r} \|f\|_{\ell, \infty, [x_1, x_2]} \quad \text{pour tout} \\ r = 0, \dots, \ell \text{ et } \ell = 1, \dots, k \quad (2.2-17)$$

où

$$\|f\|_{\ell, \infty, [x_1, x_2]} = \sup_{x \in [x_1, x_2]} |D^{\ell} f(x)| \quad (2.2-18) \\ h = \max \{ \tau_{i+1} - \tau_i : i = 1, \dots, n-1 \}$$

Exemple 4 : Nous donnons ci-après le graphe de la fonction

$$f(x) = x \cdot \cos \left(\frac{2 \pi}{x} \right) + \sqrt{1+x^2} \quad x \in [0, 2]$$

et à côté les graphes des fonctions approchées πf obtenues en considérant une suite τ de 51 points d'interpolation (les points sont en progression géométrique de raison 1.1) et les ordres d'interpolation $k = 1, 2, 3$

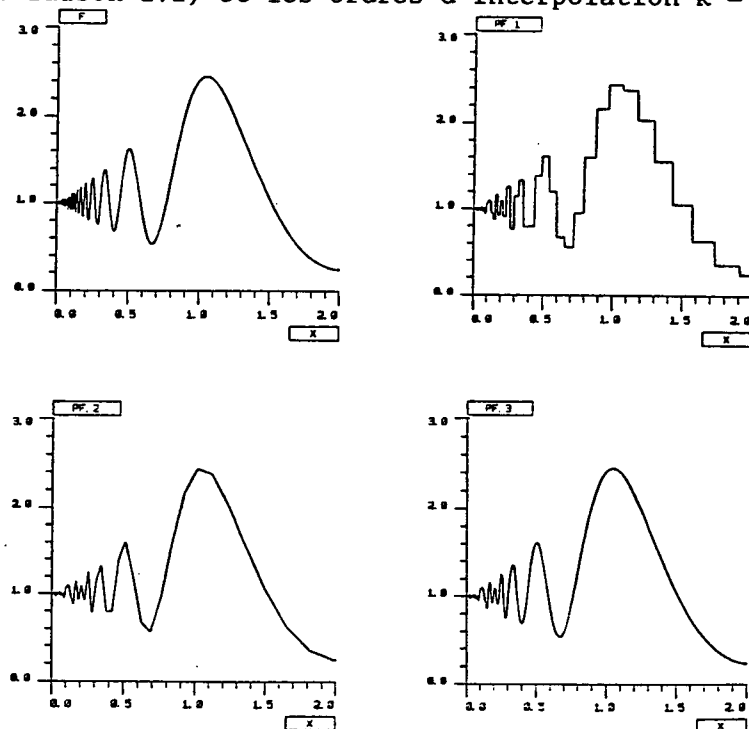


Figure 7 : Graphe de la fonction exacte (en haut à gauche) et de ses approximations par des fonction B-Splines d'ordre 1, 2 et 3.

Idem pour la fonction en escalier :

$$f(x) = \begin{cases} 0.2 & \text{si } x \in [0, 0.5[\\ 0.7 & \text{si } x \in [0.5, 1[\\ 0.3 & \text{si } x \in [1, 1.2[\\ 0.5 & \text{si } x \in [1.2, 1.6[\\ 1. & \text{si } x \in [1.6, 2] \end{cases}$$

avec 61 points d'interpolation équidistants et les ordres d'interpolation $k = 1, 2, 3$. Dans chaque cas nous donnons le graphe de la fonction exacte (en trait plein) et le graphe de la fonction approchée (en trait pointillé).

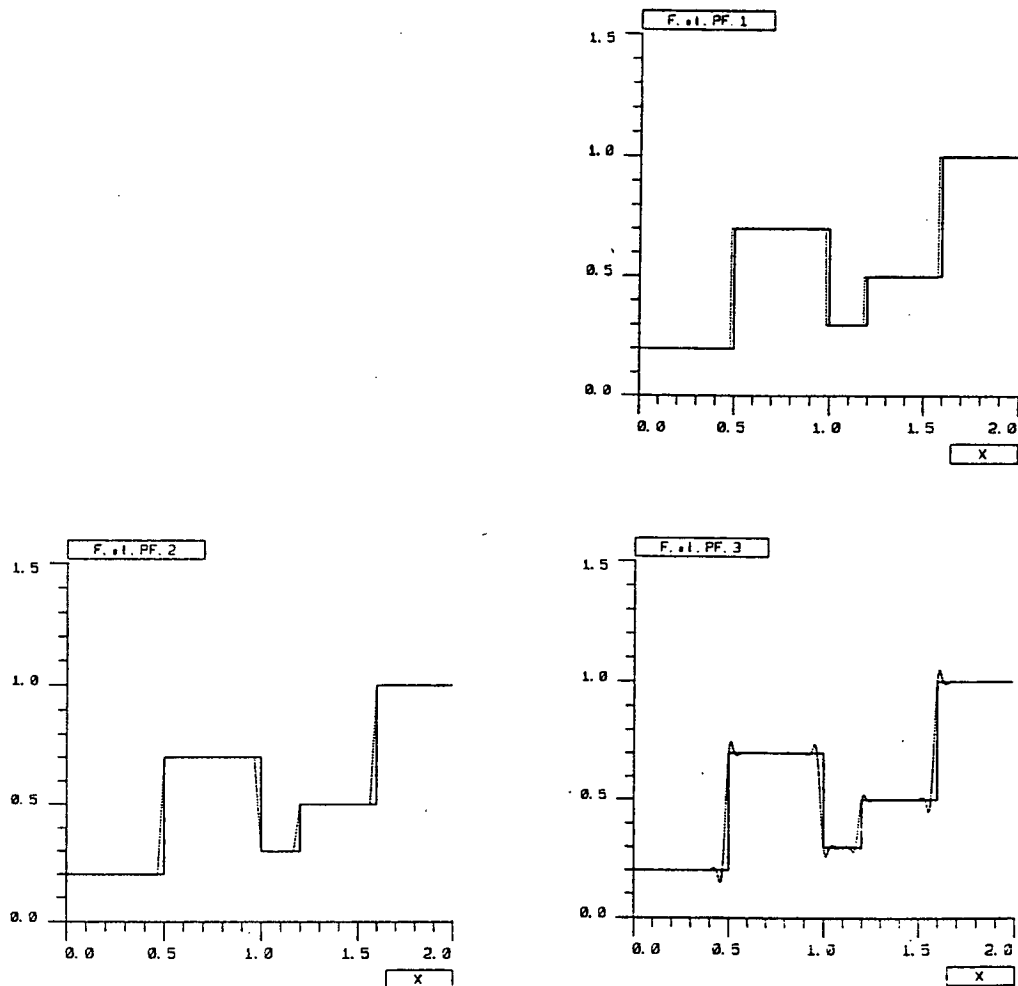


Figure 8 : Approximations d'une fonction en escalier par des B-Splines d'ordre 1, 2 et 3

2.3 Approximation de fonctions à deux variables.

Nous considérons maintenant une fonction réelle f , "assez régulière", définie sur un rectangle non dégénéré

$$f : (x,y) \in [x_1, x_2] \times [y_1, y_2] \rightarrow f(x,y) \in \mathbb{R} \quad (2.3-1)$$

Soit τ^x et τ^y deux suites strictement croissantes, la première de n_x points de l'intervalle $[x_1, x_2]$ et la seconde de n_y points de l'intervalle $[y_1, y_2]$

$$\tau^x = (\tau_i^x \in [x_1, x_2] \ i=1, \dots, n_x \text{ et } \tau_i^x < \tau_{i+1}^x \text{ pour tout } i=1, \dots, n_x-1) \quad (2.3-2)$$

$$\tau^y = (\tau_j^y \in [y_1, y_2] \ j=1, \dots, n_y \text{ et } \tau_j^y < \tau_{j+1}^y \text{ pour tout } j=1, \dots, n_y-1)$$

Ce seront les suites des abscisses et ordonnées des points d'interpolation. Nous faisons aussi une hypothèse supplémentaire du même type que (2.2-4), i.e.

$$\text{si } n_x \geq 2 \quad \tau_1^x = x_1 \quad \text{et} \quad \tau_{n_x}^x = x_2 \quad (2.3-3)$$

$$\text{si } n_y \geq 2 \quad \tau_1^y = y_1 \quad \text{et} \quad \tau_{n_y}^y = y_2$$

Nous supposons f connue sur les points de la grille rectangulaire $\tau^x \times \tau^y$ c'est à dire qu'on connaît l'ensemble de valeurs interpolées

$$\{ f(\tau_i^x, \tau_j^y) : i = 1, \dots, n_x, j = 1, \dots, n_y \} \quad (2.3-4)$$

et finalement, soit k_x et k_y deux entiers (ordres d'interpolation dans les directions x et y) tels que

$$1 \leq k_x \leq n_x \quad (2.3-5)$$

$$1 \leq k_y \leq n_y$$

Soit à approcher f par une fonction πf

$$\pi f : (x,y) \in [x_1, x_2] \times [y_1, y_2] \rightarrow \pi f(x,y) \in \mathbb{R} \quad (2.3-6)$$

telle que :

(i) elles coïncident sur les points de la grille $\tau^x \times \tau^y$

$$\pi f(\tau_i^x, \tau_j^y) = f(\tau_i^x, \tau_j^y) \text{ pour tout } i = 1, \dots, n_x \text{ et } j = 1, \dots, n_y \quad (2.3-7)$$

(ii) πf est polynomial par morceaux, i.e. il existe une partition rectangulaire du domaine de définition de f telle que

$$\pi f \in P_{k_x-1} \times P_{k_y-1} \text{ sur chaque élément (rectangle) de la partition.} \quad (2.3-8)$$

(iii) πf est de classe $k-2$ sur tout le domaine, avec $k = \min(k_x, k_y)$

$$\pi f \in C^{k-2}([x_1, x_2] \times [y_1, y_2]) \quad (2.3-9)$$

(la remarque 4 reste valable sur chacune des directions).

Pour obtenir cette approximation nous procédons comme dans le cas monodimensionnel : nous construisons des suites t^x et t^y par des relations analogues et nous prenons πf dans un produit tensoriel d'espaces de fonctions Splines

$$\pi f \in \mathcal{S}_{kx, nx, t^x} \times \mathcal{S}_{ky, ny, t^y} \quad (2.3-10)$$

$$\pi f(x, y) = \sum_{i,j=1}^{nx, ny} \alpha_{ij} B_i^x(x) \cdot B_j^y(y)$$

où

$$\begin{aligned} \alpha_{ij} &\in \mathbb{R} \text{ pour tout } i=1, \dots, nx \text{ et } j=1, \dots, ny \\ B_i^x &\in \mathcal{S}_{kx, nx, t^x} \text{ pour tout } i=1, \dots, nx \\ B_j^y &\in \mathcal{S}_{ky, ny, t^y} \text{ pour tout } j=1, \dots, ny \end{aligned} \quad (2.3-11)$$

A nouveau la vérification de (2.3-8) et (2.3-9) est une conséquence immédiate du corollaire 1 et des propriétés de régularité des suites t^x et t^y . En ce qui concerne la relation (2.3-7) nous avons le système linéaire

$$\sum_{i,j=1}^{nx, ny} \alpha_{ij} B_i^x(\tau_I^x) \cdot B_j^y(\tau_J^y) = f(\tau_I^x, \tau_J^y) \quad I=1, \dots, nx, \quad J=1, \dots, ny \quad (2.3-12)$$

que nous écrivons sous la forme matricielle

$$\begin{aligned} \text{BSPX} \cdot \text{ALPHA} \cdot {}^t\text{BSPY} &= \text{FON} \\ \text{BSPX} &= (\text{BSPX}_{ij}) \text{ où } \text{BSPX}_{ij} = B_j^x(\tau_i^x) \quad i,j=1, \dots, nx \\ \text{BSPY} &= (\text{BSPY}_{ij}) \text{ où } \text{BSPY}_{ij} = B_j^y(\tau_i^y) \quad i,j=1, \dots, ny \\ \text{ALPHA} &= (\alpha_{ij}) \quad i=1, \dots, nx \quad j=1, \dots, ny \\ \text{FON} &= (f_{ij}) \text{ où } f_{ij} = f(\tau_i^x, \tau_j^y) \quad i=1, \dots, nx, \quad j=1, \dots, ny \end{aligned} \quad (2.3-13)$$

Dans le paragraphe précédent nous avons justifié l'inversabilité des matrices BSPX et BSPY; nous écrivons donc

$$\text{ALPHA} = \text{BSPX}^{-1} \cdot \text{FON} \cdot \text{BSPY}^{-t}$$

Ce qui donne l'existence et unicité de l'approximation πf de la fonction f . La matrice ALPHA est appelée matrice des coefficients d'interpolation.

Exemple 5 : Pour la fonction

$$f(x) = e^{-(x^2+y^2)} \quad (x, y) \in [-1, 1] \times [-1, 1]$$

Nous donnons les graphes des fonctions approchées en considérant une grille rectangulaire de 11×11 points d'interpolation équidistants et les ordres d'interpolation $kx = ky = 1, 2, 3$.

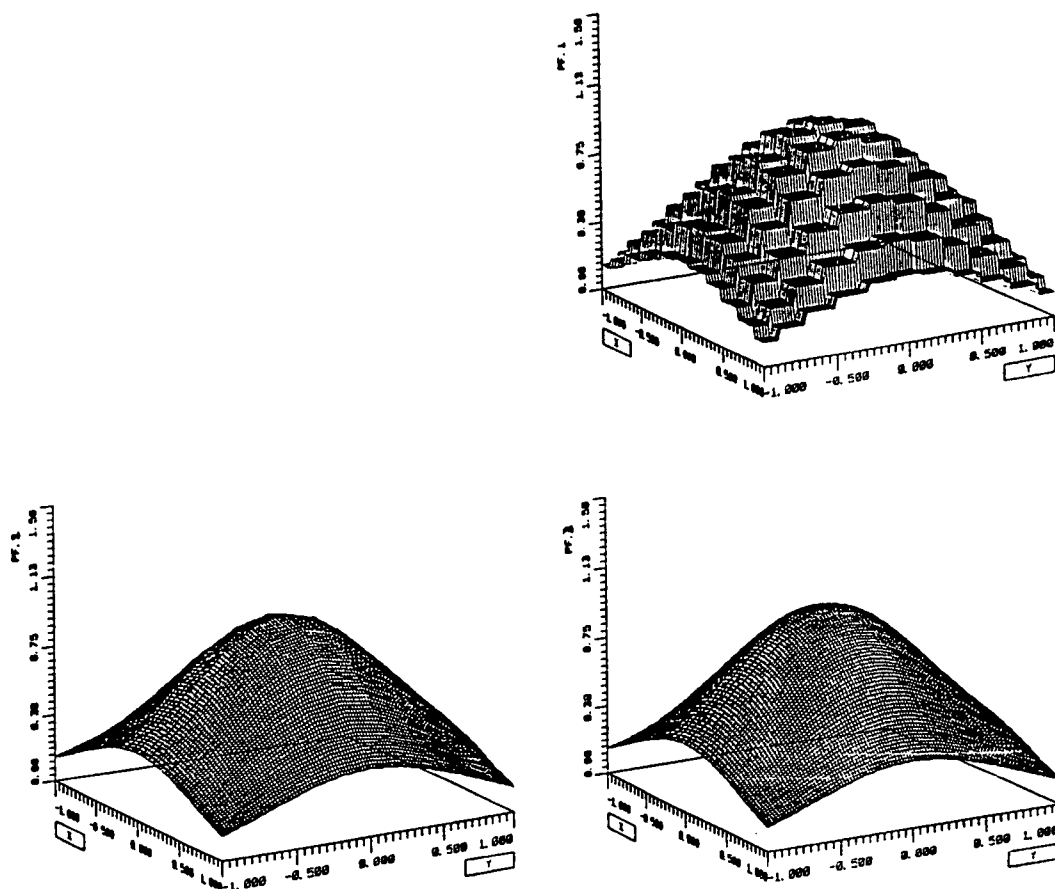


Figure 9 : Approximation d'une fonction exponentielle par des B-Splines
d'ordre 1, 2 et 3

3. Description du module BSPLIN.

Nous donnons dans ce paragraphe une description complète du module BSPLIN : création d'une structure de Données (S.D.) COOR (BSPLIN), utilisation, manipulation et modification de cette S.D., évaluation et visualisation des fonctions approchées.

3.1. But :

Le module BSPLIN construit une S.D. COOR (BSPLIN) (i.e., une S.D.COOR avec des modifications, en particulier lors de l'utilisation des tableaux associés), où sont stockés tous les paramètres nécessaires à l'approximation de fonctions par des méthodes B-Splines. Nous renvoyons au paragraphe 3.3 pour une description précise du stockage de ces paramètres.

En particulier le module BSPLIN calcule les coefficients d'interpolation (que nous avons notés α_i ou α_{ij} dans les paragraphes 2.2 et 2.3) à partir des données fournies par l'utilisateur, parmi lesquelles se trouvent soit l'expression explicite de la fonction (cas où on veut "discrétiser" la fonction), soit les valeurs aux points d'interpolation (cas où on ne connaît la fonction qu'en quelques points "d'observation").

Nous pouvons aussi préparer le travail pour une interface avec un calcul d'éléments finis : si nous avons un maillage du domaine de définition des fonctions (donné par une S.D. NOPO), le module calcule pour chaque élément quels sont les coefficients d'interpolation qui interviennent, c'est à dire, ceux dont le support de la fonction de base B-Spline correspondante a une intersection non vide avec l'élément considéré. Cela peut être intéressant au niveau du temps de calcul car on pourra se restreindre aux coefficients qui interviennent dans l'élément pour un problème utilisant les fonctions approchées. Nous illustrons cela par un exemple : soit f une fonction (définie sur le domaine rectangulaire Ω que nous avons approché par des méthodes B-Splines, i.e.

$$f = \sum_i \alpha_i B_i$$

Considérons la fonctionnelle

$$J(f) = \int_{\Omega} f = \sum_T \int_T f = \sum_T \int_T \sum_i \alpha_i B_i$$

où $T \in \mathcal{T}$ (triangulation de Ω). Nous sommes intéressés par le calcul du gradient de cette fonctionnelle

$$\nabla J(f) = \left(\frac{\partial J(f)}{\partial \alpha_i} \right) = \left(\sum_T \int_T B_i \right) = \sum_T \left(\int_T B_i \right)$$

Etant donné que ce calcul se fait normalement élément par élément (et non variable par variable) nous pouvons nous restreindre pour un élément fixe T, aux coefficients qui interviennent dans cet élément, car évidemment pour les autres l'intégrale de la fonction de base correspondante est nulle.

Finalement, nous fournissons des sous-programmes qui permettent très facilement de restaurer une S.D. COOR (BSPLIN) et d'évaluer en un point les fonctions approchées. Il est possible aussi de construire par un programme conversationnel des fichiers qui tracent les fonctions approchées via les modules TRACOU, VIS3D ou TRNOPO de la bibliothèque MODULEF.

3.2. Limites d'utilisation :

Les fonctions à approcher sont à une ou deux variables et la méthode utilisée est celle décrite dans les paragraphes 2.2 et 2.3. Cependant, au niveau du calcul, nous travaillons toujours dans le cas bidimensionnel, en prenant les valeurs par défaut si les fonctions sont à une seule variable

$$k_y = 0 \quad n_y = 1 \quad r^y = \{0.\} \quad t^y = \{0.\} \quad B_{SPY} = \{1.\}$$

Pour stocker les paramètres nous utilisons une S.D. COOR mais en utilisant des tableaux associés structurés par avance. Ces tableaux sont nommés corrélativement de la même façon que les tableaux standard, i.e., en faisant intervenir le niveau de la S.D. Ceci peut poser des problèmes à la restauration ou à la sauvegarde de la S.D., que nous résolvons en utilisant des sous-programmes spécifiques (voir paragraphe 3.4).

Le nombre de fonctions à traiter est limité par la place de mémoire disponible (taille du super-tableau). Pour NFT fonctions, le nombre de mots LCOBS nécessaires au stockage de la S.D. COOR (BSPLIN) est inférieur ou égal à

$$LCOBS = 110 + NFT (5 + KX + KY + 2. (NX + NY + NX.NY))$$

où KX, NX, KY, NY sont les bornes supérieures des paramètres d'interpolation correspondants pour les NFT fonctions. Dans le cas où on calcule aussi l'interface avec la S.D. NOPO, on doit ajouter

$$LCOBS^* = LCOBS + 45 + NE.(1 + NFT . NX . NY)$$

avec NE = nombre d'éléments du maillage (on remarque que les éléments doivent être droits, i.e. sa géométrie doit être définie seulement par les sommets).

Nous remarquons que toutes les fonctions doivent avoir le même domaine de définition. On rappelle que ce domaine doit être un segment sur l'axe X ou un rectangle dans le plan X Y de côtés parallèles aux axes.

Pour chaque fonction, la suite de points d'interpolation est construite automatiquement (points équidistants ou en progression géométrique), ou bien l'utilisateur donne les points à la main. D'autre part, pour les valeurs interpolées, soit l'utilisateur écrit la fonction explicitement (utilisation des fonctions interprétées ou d'un sous programme fonction) soit il donne la suite des valeurs à la main. Dans chaque cas un paramètre d'option dans les cartes de données fait le choix.

3.3. Description de la S.D.COOR (BSPLIN) :

Pour le stockage de tous les paramètres détaillées dans le paragraphe 2 nous utilisons une S.D.COOR (voir brochure Modulef n°2). Cependant les valeurs gardées dans chacun des tableaux ne correspondent pas à l'utilisation standard de cette S.D. D'autre part nous avons besoin de quelques tableaux de plus, ce qui nous oblige à l'utilisation de tableaux associés structures par avance. Ces tableaux sont nommées :

CO_n5, CO_n6,...

où n est le niveau de la S.D. Le nombre de tableaux associés est 3 dans le cas normal et 5 si on réalise aussi l'interface avec la S.D.NOPO. Donc, il n'est pas possible d'utiliser les tableaux associés de façon standard.

Tous les sous-programmes utilitaires permettant la manipulation d'une S.D. COOR (impression, lecture,...) restent valables, exceptés ceux de restauration et de sauvegarde pour lesquels il est conseillé d'utiliser des sous-programmes spécifiques (voir paragraphe suivant).

Toute la gestion des tableaux (adresses, longueurs,...) est fait via le tableau NZCOOR (16) de sauvegarde du COMMON/ALCOOR/ et non pas par le common proprement dit. Donc, au cours d'une utilisation simultanée avec une S.D. COOR habituelle, le COMMON/ALCOOR/ contient toujours les valeurs de cette dernière.

S.D. COOR (BSPLIN)

Tableau C000 : Type : entier. Longueur : 32 mots

NTITRE	(1-20)	
NDATE	(21-22)	
NOMCRE	(23-28)	
NOMSD	(29)	= 'COOR'
NIVSD	(30)	= NICOOR
NETAT	(31)	= 0
NTASD	(32)	= 3 (cas normal) ou 5 (cas NOPO/BSPLIN)

Tableau C001 : Type : entier. Longueur : 22.NTASD mots.

Boucle N = 1 à NTASD

NOM	(22.(N-1)+1)
ADRESSE	(22.(N-1)+2)
LONGUEUR	(22.(N-1)+3)
NTYPE	(22.(N-1)+4)
COMMENTAIRE	(22.(N-1)+5 - 22.(N-1)+22)

Tableau C002 : Type : entier. Longueur : 7 mots.

NTYP	(1)	= 2 (Type du tableau C004 : entier)
NINDI	(2)	= 2 (Nombre de ses indices)
M1	(3)	= 1 (valeur maximale du premier indice)
NDCSMC	(4)	(longueur du tableau C004)
NCOBS	(5)	= 1 (Code de la segmentation : en blocs)
NBLOC	(6)	= 1 (Nombre de blocs)
NTACOO	(7)	= 1 (Type des axes de coordonnées : x,y)

Tableau C003 : Type : entier. Longueur : 2 mots

C003	(1)	= 0
C003	(2)	(Longueur du tableau C004)

Tableau C004 : Type : réel simple précision.

NFT
Longueur : $\sum_{N=1} (nx(N)+kx(N)+ny(N)+ky(N))$ mots.

Boucle N = 1 à NFT

Boucle I = 1 à nx(N) + kx(N)

C004 (.) = $t_I^x(N)$ (Abscisses des points de raccord des fonctions
B-Splines)

Boucle J = 1 à ny (N) + ky(N)

C004 (.) = $t_J^y(N)$ (Ordonnées)

Tableau associé 1 : Nom : C005 Type : entier Longueur : 3+5.NFT mots.

NDD (1) (Dimension du domaine de définition des fonctions)
NE (2) (Nombre d'éléments du maillage NOPO)
NFT (3) (Nombre de fonctions à traiter)

Boucle N=1 à NFT

NOM (N) (Nom de la fonction)
kx (N) (Ordre d'interpolation sur la direction X)
nx (N) (Nombre de points d'interpolation sur la direction X)
ky (N) (idem sur le direction Y)
ny (N) (idem sur la direction Y)

Tableau associé 2 : Nom : C006 Type : réel simple précision.

NFT
Longueur : $\sum_{N=1} (nx(N) + ny(N))$ mots.

Boucle N = 1 à NFT

Boucle I = 1 à nx(N)

C006(.) = $r_I^x(N)$ (Abscisses des points d'interpolation)

Boucle J = 1 à ny(N)

C006(.) = $r_J^y(N)$ (Ordonnées)

Tableau associé 3 : Nom : C007 Type : réel double précision

NFT
Longueur : $2.(\sum_{N=1} nx(N).ny(N))$ mots.

Boucle N=1 à NFT

Boucle J = 1 à ny(N)

Boucle I = 1 à nx(N)

C007(.) = $\alpha_{IJ}(N)$ (Coefficients d'interpolation)

Tableau associé 4 : Nom : C008 Type : entier. Longueurs : NE+1 mots.

C008 (1) (Maximum du tableau C008)

Boucle N = 1 à NE

C008 (N+1) (Nombre de coefficient qui interviennent dans
l'élément considéré).

Tableau associé 5 : Nom : C009 Type : entier Longueur : $\sum_{N=1}^{NE} C008(N+1)$
mots.

Boucle N = 1 à NE

Boucle I = 1 à C008 (N+1)

C009(.) (Numéro du I-ème coefficient intervenant dans le
N-ième élément).

3.4. Utilisation et manipulation d'une S.D. COOR (BSPLIN) :

Une fois qu'on dispose d'une S.D. COOR (BSPLIN) contenant les paramètres d'interpolation d'une ou plusieurs fonctions, pour évaluer en un point une de ces fonctions approchées il faut exécuter les opérations suivantes :

a) restaurer en mémoire centrale la S.D. et initialiser le tableau NZCOOR(16) de sauvegarde du COMMON/ALCOOR/. Il est conseillé ici d'utiliser la :

```

      SUBROUTINE RECOBS (M,NF,NI,NZ,NT,NDD,NE,NFT,NVC,NMVCE,X1,X2,Y1,Y2)
C *****
C BUT: RESTAURER UNE S.D. COOR(BSPLIN) ET INITIALISER QUELQUES
C --- VARIABLES.
C
C PARAMETRES D'ENTREE:
C -----
C M = SUPER-TABLEAU
C NF = NUMERO DU FICHIER (OU 0 SI M.C.)
C NI = NIVEAU DE LA S.D.
C
C PARAMETRES DE SORTIE:
C -----
C NZ = TABLEAU NZ(16) DE SAUVEGARDE DU COMMON
C NT = NOMBRE DE TABLEAUX ASSOCIES
C NDD = DIMENSION DU DOMAINE DE DEFINITION DES FONCTIONS
C NE = NOMBRE D'ELEMENTS DU MAILLAGE (SI NOPO/BSPLIN)
C NFT = NOMBRE DE FONCTIONS TRAITEES
C NVC = NOMBRE DE COEFFICIENTS D'INTERPOLATION
C NMVCE = NOMBRE MAXIMAL DE COEFFICIENTS D'INTERPOLATION QUI
C        INTERVIENNENT PAR ELEMENT (SI NOPO/BSPLIN)
C X1, X2 = EXTREMITES DES ABSCISSES
C Y1, Y2 = EXTREMITES DES ORDONNEES
C *****
      INTEGER M,NF,NI,NZ,NDD,NE,NFT,NVC,NMVCE
      REAL X1,X2,Y1,Y2
      DIMENSION M(*),NZ(16)
      .....

```

Ce sous programme a l'avantage par rapport à SDREST (Bibliothèque UTSD) d'initialiser quelques variables utiles dans la suite et de gérer directement tous les problèmes posés par l'utilisation non standard des tableaux associés.

b) récupérer les caractéristiques de la fonction à traiter. Il suffit d'appeler la :

```

      SUBROUTINE RECAFO (M,NZ,NF,NOM,KX,NX,KY,NY,IATAUX,IATAUY,IATX,
      & IATY,IAALPHA)
C *****
C BUT: RECUPERATION DES CARACTERISTIQUES D'UNE FONCTION.
C ---
C
C PARAMETRES D'ENTRE:
C -----
C M = SUPER-TABLEAU
C NZ = TABLEAU NZ(16) DE SAUVEGARDE DU COMMON
C NF = NUMERO DE LA FONCTION A TRAITER
C
C PARAMETRES DE SORTIE:
C -----
C NOM = NOM DE LA FONCTION
C KX, KY = DEGRE DES FONCTIONS DE BASE B-SPLINES
C NX, NY = NOMBRE DE COORDONNEES DES POINTS D'INTERPOLATION
C IATAUX, IATAUY = ADRESSES DES TABLEAUX DE COORDONNEES DES POINTS
C                D'INTERPOLATION
C IATX, IATY = ADRESSES DES TABLEAUX DE COORDONNEES DES POINTS DE
C              RACCORD DES FONCTIONS B-SPLINES
C IAALPHA = ADRESSE DU TABLEAU DE COEFFICIENTS D'INTERPOLATION
C *****
      INTEGER M,NZ,NF,KX,NX,KY,NY,IATAUX,IATAUY,ITTX,IATY,IAALPHA
      CHARACTER NOM*4
      DIMENSION M(*),NZ(16)
      .....

```

A la sortie nous avons à notre disposition les différentes caractéristiques de l'interpolation de la fonction et les adresses de mémoire des différents tableaux.

c) calculer la valeur de la fonction approchée et de ses dérivées en un point. Avec les caractéristiques et les adresses de mémoire fournies par le sous-programme précédent nous appelons :

```

      SUBROUTINE FABSPL(NX,NY,KD,M,KX,KY,X,Y,IATX,IATY,NDD,IAALPHA,FA)
C ++++++
C BUT: RECUPERER LA VALEUR D'UNE FONCTION QUI A ETE APPROCHEE PAR
C --- DE METHODES B-SPLINES.
C
C PARAMETRES D'ENTREE:
C -----
C NX, NY      = NOMBRE DE COORDONNEES DES POINTS D'INTERPOLATION
C KD          = ORDRE DE DERIVATION
C M           = SUPER-TABLEAU
C KX, KY      = DEGRE DES FONCTIONS DE BASE B-SPLINES
C X, Y        = POINT OU ON CALCULE LA FONCTION
C IATX, IATY  = ADRESSES DES TABLEAUX DE COORDONNEES DES POINTS DE
C              RACCORD DES FONCTIONS B-SPLINES
C NDD         = DIMENSION DU DOMAINE
C IAALPHA     = ADRESSE DU TABLEAU DE COEFFICIENTS D'INTERPOLATION
C
C PARAMETRE DE SORTIE:
C -----
C FA = TABLEAU FA(*) CONTENANT LA VALEUR DE LA FONCTION ET DE SES
C     DERIVEES
C     POUR NDD = 1
C       f f f f ...
C       ,x ,xx ,xxx
C
C     POUR NDD = 2
C       f f f f f f f f f f ...
C       ,x ,y ,xx ,xy ,yy ,xxx ,xxy ,xyy ,yyy
C ++++++
C INTEGER NX,NY,KD,M,KX,KY,IATX,IATY,NDD,IAALPHA
C DOUBLE PRECISION X,Y,FA(*)
C DIMENSION M(*)
C .....

```

A la sortie, le tableau FA contient les valeurs cherchées.

L'écriture d'un programme principal contenant tous ces appels est à la charge de l'utilisateur. Ce programme doit contenir obligatoirement les instructions suivantes :

- COMMON M(LM)

Déclaration du super-tableau de travail de LM mots. Tous les tableaux sont gérés dans ce super-tableau. Sa taille doit être supérieure ou égale au nombre de mots nécessaires au bon stockage des tableaux (voir l'estimation faite dans le paragraphe 3.2).

- DOUBLE PRECISION DM

- EQUIVALENCE (M(1),DM)

Afin de réaliser l'alignement des réels double précision (on remarque que les calculs des coefficients d'interpolation se font en double précision).

- CALL INITIS (M, LM, IMPRE, NNN)

Pour initialiser certaines variables des COMMONS de travail (IMPRE = 0,1,...,10, paramètre d'impression de l'exécution et NNN = 0,1,2,3, paramètre d'impression des adressages dans le super-tableau sont à initialiser).

Dans le cas où la S.D. COOR (BSPLIN) a été modifiée et où une sauvegarde sur fichier est nécessaire, il est conseillé d'utiliser la :

```

SUBROUTINE SACOBS(M,NZ,NF)
C *****
C BUT: SAUVEGARDER UNE S.D. COOR(BSPLIN).
C ---
C
C PARAMETRES D'ENTREE:
C -----
C M = SUPER-TABLEAU
C NF = NUMERO DU FICHIER (OU 0 SI M.C.)
C NZ = TABLEAU NZ(16) DE SAUVEGARDE DU COMMON
C *****
C INTEGER M,NZ,NF
C DIMENSION M(*),NZ(16)
C .....

```

A nouveau l'avantage par rapport à SDSAUV (Bibliothèque UTSD) réside dans la gestion directe des tableaux associés.

Pour finir, nous présentons deux sous-programmes utilitaires. Le premier

```

SUBROUTINE RECIPE(NVCE,M,NZ,NEL,IANUM)
C *****
C BUT: RECUPERATION DES NUMEROS DES VARIABLES D'INTERPOLATION QUI
C --- INTERVIENNENT DANS UN ELEMENT FINI CONSIDEREE.
C
C PARAMETRES D'ENTREE:
C -----
C M = SUPER-TABLEAU
C NZ = TABLEAU NZ(16) DE SAUVEGARDE DU COMMON
C NEL = NUMERO DE L'ELEMENT
C
C PARAMETRES DE SORTIE:
C -----
C NVCE = NOMBRE DE COEFFICIENTS D'INTERPOLATION QUI INTERVIENNENT
C IANUM = ADRESSE DU TABLEAU DES NUMEROS DES COEFFICIENTS
C *****
C INTEGER NVCE,M,NZ,NEL,IANUM
C DIMENSION M(*),NZ(16)
C .....

```

recupère pour un élément fini du maillage considéré le nombre de coefficients d'interpolation qui interviennent et ses numéros. Nous rappelons que les coefficients sont numérotés, fonction par fonction, et à l'intérieur de chaque fonction, nous lisons la matrice ALPHA (voir (2.3-13)) colonne par colonne de haut en bas et de gauche à droite.

Le second programme utilitaire calcule les fonctions B-Splines (et éventuellement ses dérivées) en un point

```

SUBROUTINE FBSPLI(K,N,L,KD,X,T,FBS)
C *****
C BUT: CALCUL DES VALEURS DE TOUTES LES FONCTIONS B-SPLINES D'ORDRE L
C --- (DEPENDANTES DES PARAMETRES K, N ET T(1:N+K)) ET DE SES
C DERIVEES JUSQU'A L'ORDRE KD, AU POINT X.
C
C PARAMETRES D'ENTREE:
C -----
C K = DEGRE DES FONCTIONS DE BASE B-SPLINES
C N = NOMBRE DE COORDONNEES DES POINTS D'INTERPOLATION
C L = ORDRE DES FONCTIONS B-SPLINES A CALCULER
C KD = ORDRE DE DERIVATION
C X = POINT OU ON CALCULE LES FONCTIONS
C T = SUITE DE COORDONNEES T(1:N+K) DES POINTS DE RACCORD DES
C FONCTIONS B-SPLINES
C
C PARAMETRES DE SORTIE:
C -----
C FBS = TABLEAU FBS(1:N,1:KD+1) CONTENANT LES VALEURS DES FONCTIONS
C B-SPLINES ET DE SES DERIVEES AU POINT X
C
C 
$$FBS(I,J) = \frac{d^{J-1}}{dx^{J-1}} B(I,L) (X) \quad I=1,\dots,N \quad J=1,\dots,KD+1$$

C
C *****
C INTEGER K,N,L,KD
C DOUBLE PRECISION X,FBS
C REAL T
C DIMENSION T(N+K),FBS(N,KD+1)
C .....

```

Il utilise les relations itératives (2.1-7) et des relations analogues pour les dérivées. Normalement il est appelé (directement ou indirectement) dans tous les problèmes car il calcule la valeur des fonctions de base.

Dans le paragraphe 5 nous donnons quelques exemples d'utilisation de ces sous-programmes.

3.5. Tracé des fonctions.

A l'aide d'un programme conversationnel nous pouvons construire très facilement les fichiers nécessaires pour tracer (via les modules TRACOU, VIS3D ou TRNOPO de la Bibliothèque Modulef) les graphes des fonctions approchées. L'utilisateur doit fournir simplement le nom du fichier contenant la S.D. COOR (BSPLIN), le nombre de points pour le tracé, le nom du fichier à construire et choisir l'option de dessin. Les possibilités suivantes sont offertes :

- Pour le cas monodimensionnel

(i) Tracé d'une ou plusieurs courbes

$$\{ (t, \pi f_1(t)) \in \mathbb{R}^2 : t \in [x_1, x_2] \}$$

(ii) Dans le cas où le nombre de courbes est supérieur ou égal à 2 on peut tracer aussi la courbe paramétrée

$$\{ (\pi f_1(t), \pi f_2(t)) \in \mathbb{R}^2 : t \in [x_1, x_2] \}$$

(iii) Si nous avons au minimum 3 courbes, nous pouvons dessiner la bande de \mathbb{R}^2

$$\{ M = (x, y) \in \mathbb{R}^2 : \vec{OM} = \vec{\phi}(t) + \frac{1}{2} e(t) \vec{n}(t), t \in [x_1, x_2], \\ e(t) \in \left[-\frac{1}{2} \pi f_3(t), \frac{1}{2} \pi f_3(t) \right] \}$$

où $\vec{\phi}(t)$ est la courbe paramétrée

$$\vec{\phi}(t) = (\pi f_1(t), \pi f_2(t)) \quad t \in [x_1, x_2]$$

et $\vec{n}(t)$ est le vecteur normal unitaire à cette courbe.

Tous ces tracés sont à faire via le module TRACOU de la bibliothèque Modulef .

Exemple 6 : Dans le cas (i) la visualisation d'une approximation de la fonction

$$f(x) = \begin{cases} e^{\frac{1}{x^2-1}} & \text{si } |x| < 1 \\ 0 & \text{si } |x| \in [1, 2] \end{cases}$$

par des fonctions B-Splines d'ordre 4 est donnée sur la figure 10.

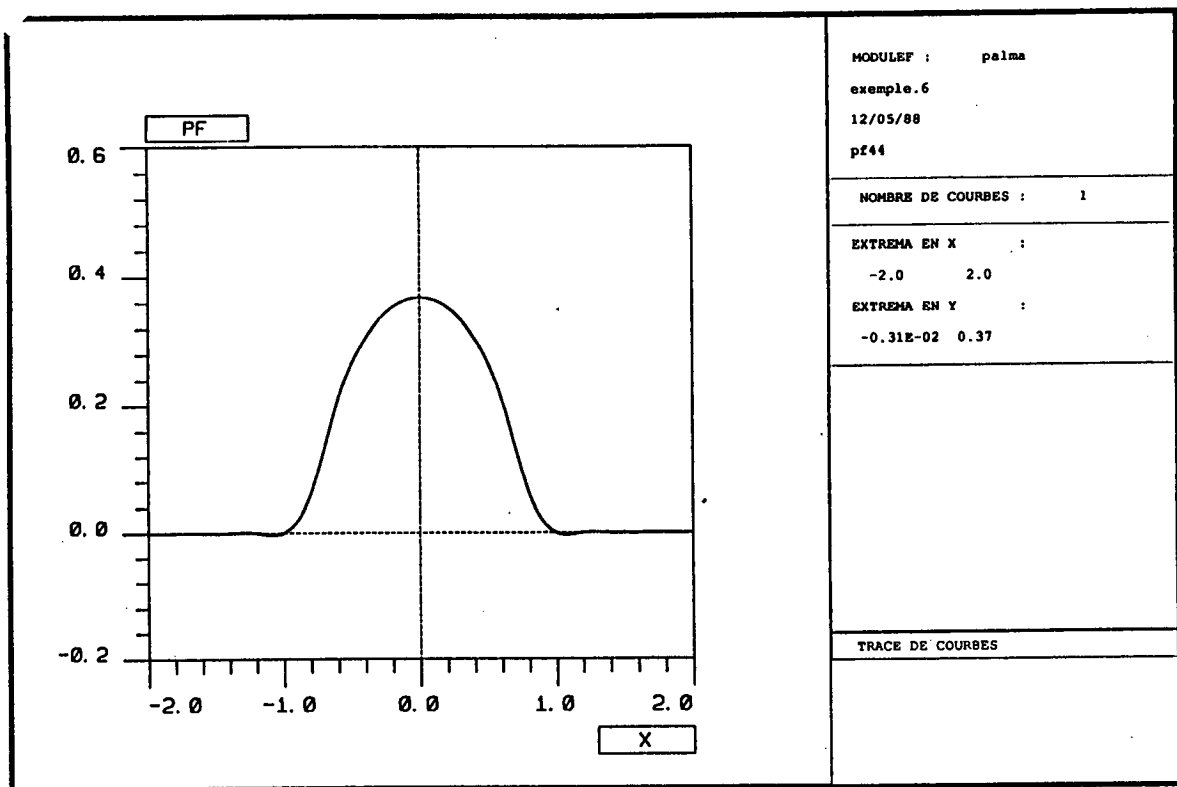


Figure 10 : Approximation d'une fonction cut-off par des B-Splines d'ordre 4

Dans le cas (ii) et (iii) nous approchons la section d'un réservoir cylindrique d'équation

$$\vec{\phi}(t) = \begin{cases} (1 - \cos(\pi t/2), \sin(\pi t/2)) & t \in [0,1] \\ (3t - 2, 1) & t \in]1,2] \\ (4 + \sin(\pi(t-2)/2), \cos(\pi(t-2)/2)) & t \in]2,3] \end{cases}$$

par des B-Splines d'ordre 5 et son épaisseur, donnée par

$$e(t) = \begin{cases} 0.1 + 0.1t & t \in [0,1] \\ 0.2 & t \in]1,2] \\ 0.2 + 0.1(2-t) & t \in]2,3] \end{cases}$$

par des B-Splines d'ordre 2. La visualisation par TRACOU des courbes approchées est donnée sur la figure 11.

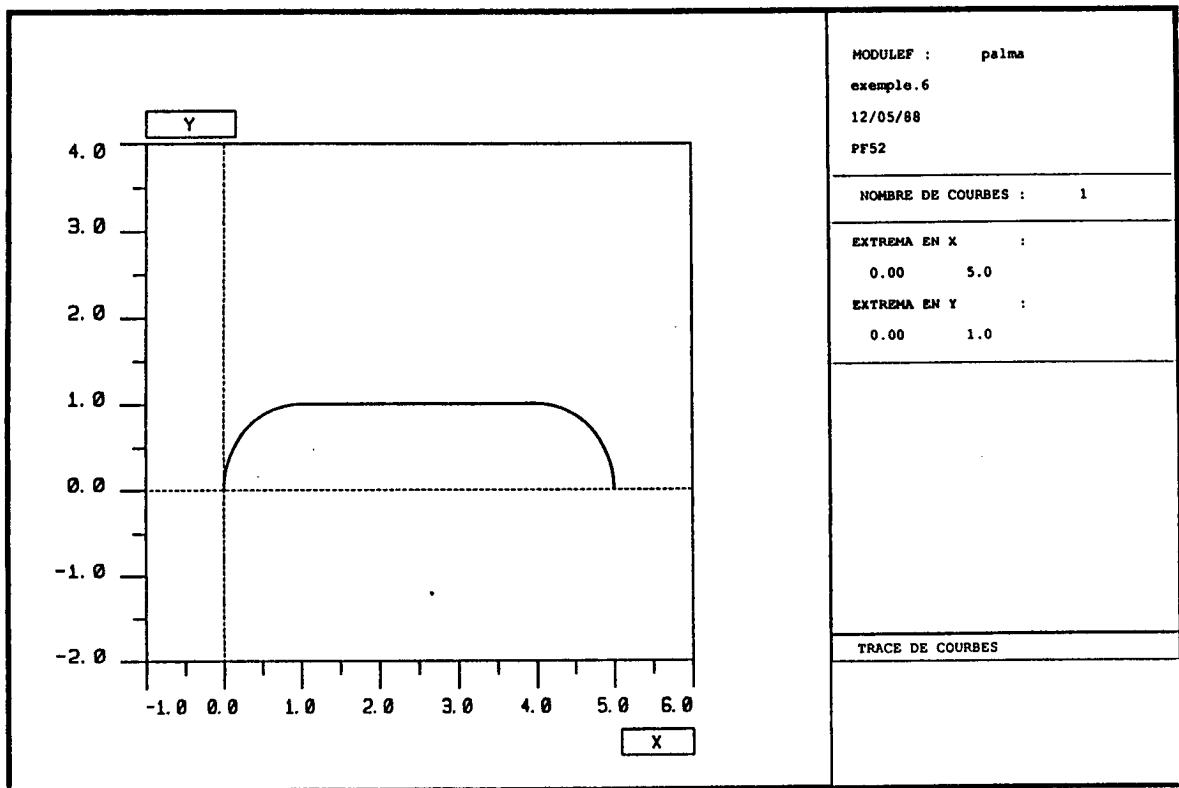


Figure 11.a : Approximation de la section d'un réservoir cylindrique

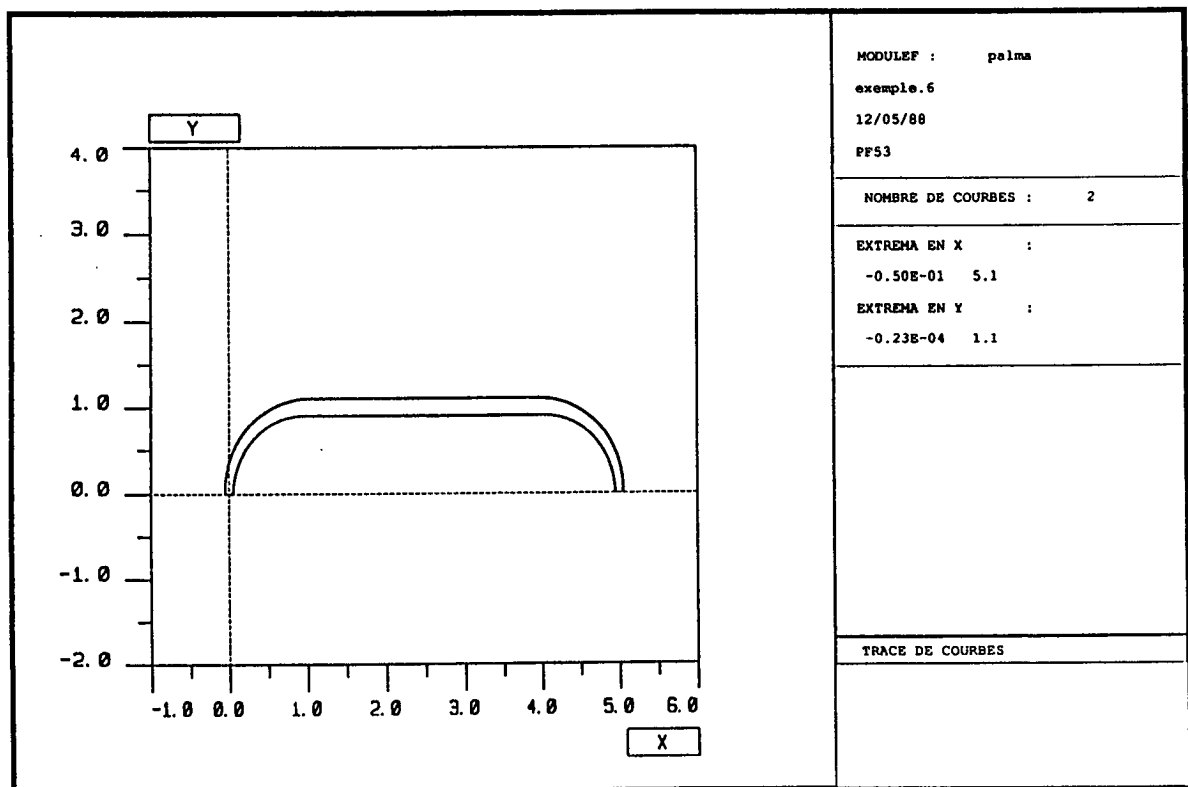


Figure 11.b : Approximation de la section d'un réservoir cylindrique
(avec son épaisseur)

- Pour le cas bidimensionnel :

(i) Trace d'une ou plusieurs surfaces

$$\{ (t_1, t_2, \pi f_1(t_1, t_2)) : (t_1, t_2) \in [x_1, x_2] \times [y_1, y_2] \}$$

via le module VIS3D.

(ii) Si nous avons au minimum 3 fonctions nous pouvons dessiner la surface paramétrée

$$\{ (\pi f_1(t_1, t_2), \pi f_2(t_1, t_2), \pi f_3(t_1, t_2)) : (t_1, t_2) \in [x_1, x_2] \times [y_1, y_2] \}$$

(iv) Si nous avons une quatrième fonction nous pouvons dessiner la coque dont la surface moyenne est la surface paramétrée précédente et dont l'épaisseur est donnée par la quatrième fonction.

Dans les deux derniers cas nous construisons une S.D.NOPO dont les éléments sont des rectangles et des hexaèdres respectivement.

Exemple 7 : Dans le cas (i) nous donnons la visualisation d'une approximation de la fonction (paraboloïde hyperbolique)

$$f(x, y) = 0.1 (y^2 - x^2) \quad (x, y) \in [-1, 1] \times [-1, 1]$$

par de B-Splines d'ordre 3.

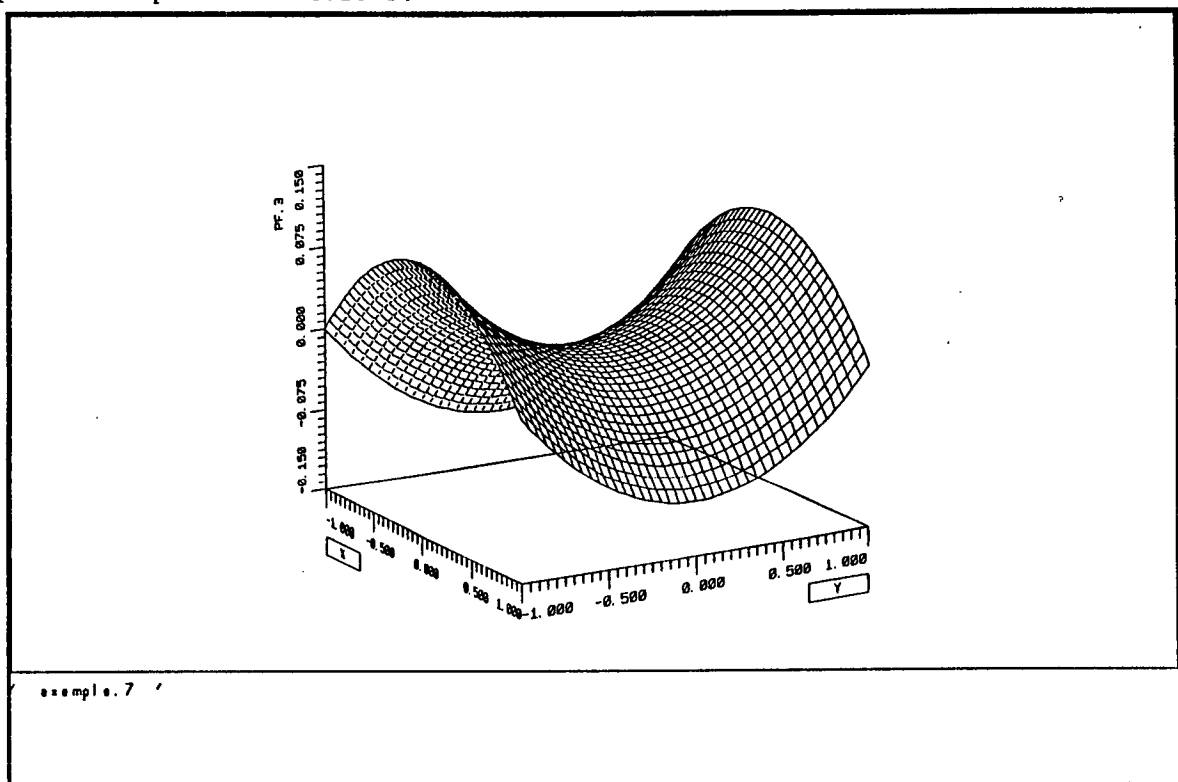


Figure 12 : Approximation d'un paraboloïde hyperbolique par des B-splines d'ordre 3

Pour illustrer les cas (ii) et (iii) nous donnons le graphe de la surface moyenne d'un barrage (voir BERNADOU-BOISSERIE [1982]) approchée par des B-Splines d'ordre 5 et une vue de la moitié du même barrage mais avec son épaisseur approchée par de B-Splines d'ordre 2.

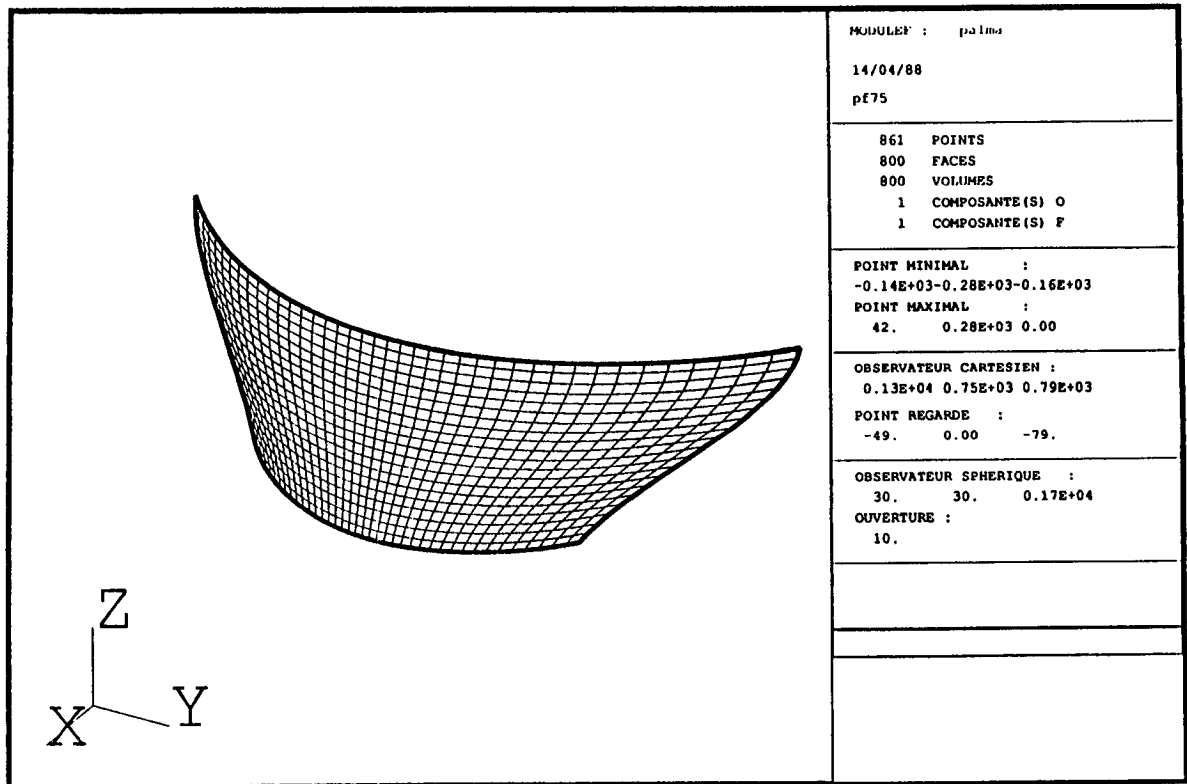


Fig. 13.a : Approximation de la surface moyenne d'un barrage par des B-Splines d'ordre 5.

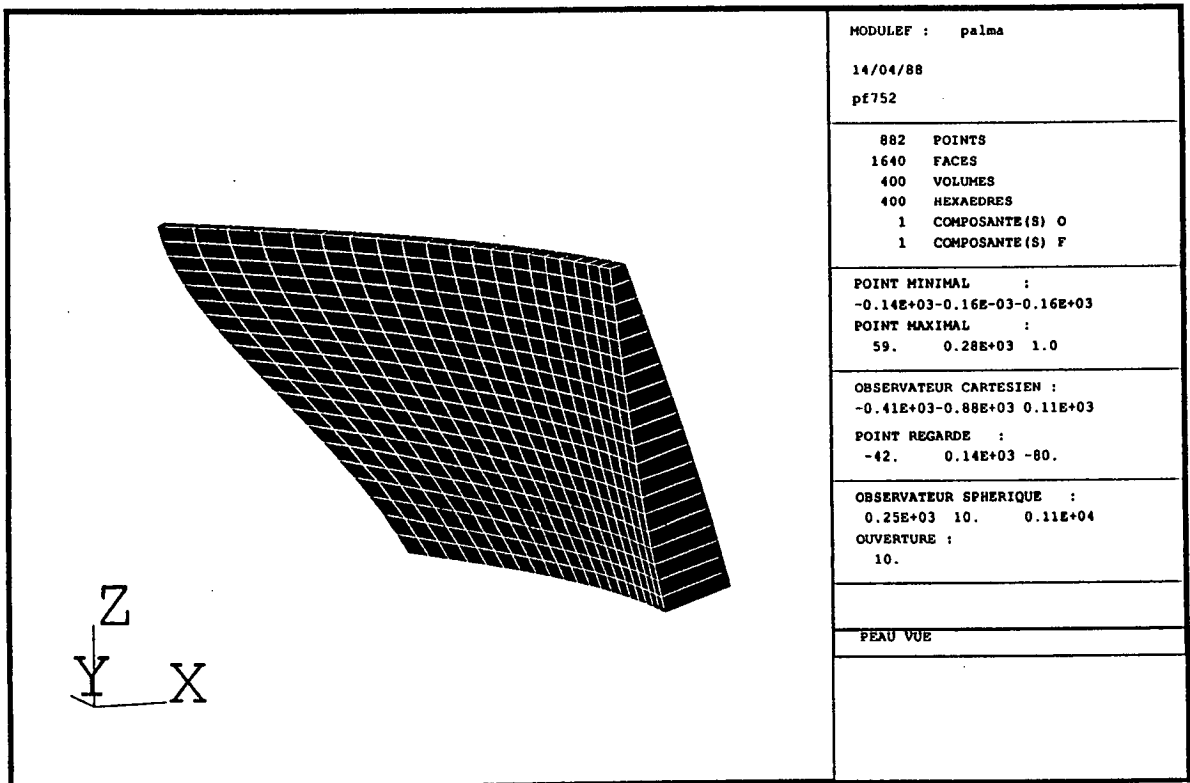


Fig. 13 b : Vue de l'approximation de la moitié du même barrage avec son épaisseur.

4. Mise en oeuvre du module BSPLIN.

4.1. Appel, bibliothèques, programmes.

L'exécution du module BSPLIN nécessite :

- un programme principal en fortran d'appel au module ;
- éventuellement les sous-programmes fonction

DOUBLE PRECISION FUNCTION DEFFO1

DOUBLE PRECISION FUNCTION DEFFO2

ou les fonctions interprétées (cf. Rapport Technique INRIA N°28);

- des cartes de données;
- un chargement;
- une compilation;
- une édition de liens

On peut utiliser comme programme principal BSPLXX (cf. Brochure Modulef n°108); sinon il faut écrire (voir le paragraphe 3.4 pour plus de détails) :

```
PROGRAM PRINCIPAL
  PARAMETER (LM=.....)
  DOUBLE PRECISION DM
  EXTERNAL DEFFO1,DEFFO2
  COMMON M(LM)
  EQUIVALENCE (M(1),DM)
  CALL INITIS (M,LM,IMPRE,NNN)
  CALL BSPLIN (M,DEFFO1,DEFFO2)
  STOP
END
```

Si quelques unes des fonctions à approches sont données par un sous-programme fonction, il faut écrire selon que le domaine est monodimensionnel ou bidimensionnel :

```
DOUBLE PRECISION FUNCTION DEFFO1(NR,X)
C *****
C BUT: DEFINIR L'UTILISATEUR UNE OU PLUSIEURS FONCTIONS.
C ---
C
C PARAMETRES D'ENTREE:
C -----
C NR = NUMERO DE REFERENCE DE LA FONCTION
C X = POINT OU ON CALCULE LA FONCTION
C
C PARAMETRE DE SORTIE:
C -----
C DEFFO1 = VALEUR DE LA FONCTION
C *****
  INTEGER NR
  REAL X
C
  IF (NR.EQ.1) THEN
    DEFFO1 = F1(X)
  ELSEIF (NR.EQ.2) THEN
    DEFFO1 = F2(X)
  ...
  ENDIF
C
END
```

```
DOUBLE PRECISION FUNCTION DEFFO2(NR,X,Y)
C *****
C BUT: DEFINIR L'UTILISATEUR UNE OU PLUSIEURS FONCTIONS.
C ---
C
C PARAMETRES D'ENTREE:
C -----
C NR = NUMERO DE REFERENCE DE LA FONCTION
C X, Y = POINT OU ON CALCULE LA FONCTION
C
C PARAMETRE DE SORTIE:
C -----
C DEFFO2 = VALEUR DE LA FONCTION
C *****
  INTEGER NR
  REAL X,Y
C
  IF (NR.EQ.1) THEN
    DEFFO2 = F1(X,Y)
  ELSEIF (NR.EQ.2) THEN
    DEFFO2 = F2(X,Y)
  ...
  ENDIF
C
END
```

Nous rappelons que l'expression explicite de ces fonctions peut être donnée aussi par des fonctions interprétées.

Finalement les bibliothèques utiles pour l'exécution du module sont :

UTIL, UTSD, COSD, CONV

4.2. Les cartes de données :

Nous remarquons tout d'abord qu'en utilisant le préprocesseur BSPLIW et le programme conversationnel CNVBSP nous pouvons créer de façon commode un fichier contenant les données du module BSPLIN. Sinon, les valeurs à fournir doivent suivre les règles du format libre (voir brochure Modulef n°44).

On va utiliser la présentation suivante :

	VAL (TYPE)	description
avec :	VAL :	nom de la variable, du tableau,...
	(TYPE) :	(I) entier, (R) réel simple précision, (D) réel double précision. (A) chaîne de caractères
	Description :	commentaire sur la donnée concernée.

Les cartes à fournir sont les suivantes :

CTITRE(A)	20 caractères, titre du travail
NOCOOR(A)	32 caractères, nom du fichier de sauvegarde de la S.D. COOR(BSPLIN). Si NOCOOR='MC', pas de sauvegarde sur mémoire secondaire.
NICOOR(I)	niveau de la S.D. COOR (BSPLIN)
NCTP(I)	type de problème (1=approximation, 2=approximation et NOPO/BSPLIN).
NDD(I)	dimension du domaine de définition des fonctions (1 = sur l'axe X, 2 = dans le plan XY)
NFT(I)	nombre de fonctions à traiter
si NCTP = 1	
X1(R) X2(R)	extrémités de l'intervalle du domaine de définition des fonctions sur la direction X
si NDD = 2	
Y1(R) Y2(R)	idem sur la direction Y
si NCTP = 2	
NONOPO(A)	32 caractères, nom du fichier contenant la S.D. NOPO. Si NONOPO='MC', elle se trouve en mémoire centrale
NINOPO(I)	niveau de la S.D. NOPO.

Boucle n = 1 à NFT

NOM(n) 4 caractères, nom de la fonction

KX(n) NX(n) ordre d'interpolation et nombre de points d'interpolation
sur la direction X

si NDD = 2

KY(n) NY(n) idem sur la direction Y.

si NX = 1

TAUX(1) (R) seule abscisse des points d'interpolation

si NX ≥ 3

NOPIX(I) option pour la construction des abscisses des points
d'interpolation (1 = équidistantes, 2 = en progression
géométrique, 3 = fournies à la main)

si NOPIX = 2

RAISX(R) raison de la progression géométrique

si NOPIX = 3

boucle i = 2 à NX-1

TAUX(i) (R) suite croissante des abscisses des points d'interpolation
(exceptées la première et la dernière)

si NDD = 2

si NY = 1

TAUY(1) (R) seule ordonnée des points d'interpolation

si NY ≥ 3

NOPIY(I) option pour la construction des ordonnées...

si NOPIY = 2

RAISY (R) raison de la progression géométrique

si NOPIY = 3

boucle j = 2, NY - 1

TAUY(j) (R) idem pour les ordonnées

NOFI(n) numéro d'option pour la construction des valeurs interpolées
(1=fonction constante, 2=fonction interprétée, 3=sous-pro-
gramme fonction, 4=valeurs fournies à la main)

si NOFI = 1

CTE(D) valeur de la constante

si NOFI = 2

si NDD = 1

NOM(X)=... ; (A) 72 caractères, expression de la fonction (en finis-
sant par ;)

```
si NDD = 2
  NOM(X,Y)=...; (A) 72 caractères, idem
si NOFI = 3
  NR (n)      numéro de référence de la fonction dans le sous-programme
               fonction
si NOFI = 4
  boucle i = 1 à NX
    si NDD = 1
      NOM(TAUX(i)) (D) valeur de la fonction au point considérée
    si NDD = 2
      Boucle j = 1 à NY
        NOM(TAUX(i),TAUY(j)) (D) idem
```

5. Exemples d'utilisation :

D'abord nous donnons un exemple complet de création conversationnelle du fichier de données, exécution du module et création du fichier de dessin. Il s'agit d'une courbe paramétrée qui passe par un ensemble de 64 points "d'observation". Le programme conversationnel est le suivant :

bsplxx

MODULE BSPLIN.

Construction d'une S.D. COOR(BSPLIN) ou sont stockes:
- les parametres necessaires a l'approximation de
fonctions par des Methodes B-Splines.
- eventuellement, l'intersection entre le maillage B-Splin
cree (supports des fonctions de base B-Splines) et un
maillage du domaine de definition des fonctions, decrit par
une S.D. NOPO.

Le Module permet aussi la creation de fichiers pour dessiner
les fonctions approchees.

** ECRIRE EN MAJUSCULES S.V.P. **

-- CREATION DATA ? --- EXECUTION MODULE ? --- DESSINER S.D. ? --- FIN ?

C

** CREATION CONVERSATIONNELLE DES DONNEES DU MODULE BSPLIN. **

-- NOM DU FICHIER DE DONNEES A CREER ?
FS.DATA

** DONNEES GENERALES. **

-- TITRE DU TRAVAIL ?

EXEMPLE

-- NOM DU FICHIER DE LA S.D. COOR(BSPLIN) A CREER ?
(TAPER 'MC' SI PAS DE SAUVEGARDE SUR FICHIER)

FS.SD

-- TYPE DE PROBLEME ?

1 = APPROXIMATION DE FONCTIONS
2 = APPROXIMATION ET RELATION NOPO/BSPLIN

1 -- DIMENSION DU DOMAINE ?

1 = FONCTION DEFINIE SUR L'AXE X
2 = FONCTION DEFINIE DANS LE PLAN XY

1 -- NOMBRE DE FONCTIONS A TRAITER ?

2

-- VOULEZ-VOUS MODIFIER LES DONNEES GENERALES (OUI-NON) ?

N

** COORDONNEES DES SOMMETS DU DOMAINE DE DEFINITION. **

** LE DOMAINE DOIT ETRE UN SEGMENT SUR L'AXE X, DE COORDONNEES:

(X1,0) |-----| (X2,0)

-- EXISTE UNE S.D. NOPO CONTENANT UN MAILLAGE DU DOMAINE (OUI-NON) ?

N

-- VALEURS DES COORDONNEES: X1 ET X2 ?

0 31.6

-- VOULEZ-VOUS MODIFIER LES VALEURS DES COORDONNEES (OUI-NON) ?

N

** DESCRIPTION DE LA FONCTION NUMERO: 1. **

** CARACTERISTIQUES DE L'INTERPOLATION

-- NOM DE LA FONCTION ?

PHI1 -- DEGRE DES FONCTIONS DE BASE B-SPLINES ?

3 -- NOMBRE DE POINTS D'INTERPOLATION ?

64

-- VOULEZ-VOUS MODIFIER LES CARACTERISTIQUES DE L'INTERPOLATION (OUI-NON) ?

N

** COORDONNEES DES POINTS D'INTERPOLATION

** ABSCISSES DES POINTS D'INTERPOLATION

** IL Y A 64 ABSCISSES A CONSTRUIRE:

TAUX1(1),...,TAUX1(64)

AVEC TAUX1(1) = 0.0000000E+00 ET TAUX1(64) = 0.31600000E+02

-- OPTION POUR LA CONSTRUCTION DE TAUX1(2),...,TAUX1(63) ?

1 = EQUIDISTANTES

2 = EN PROGRESSION GEOMETRIQUE

3 = FOURNIR A LA MAIN

3 -- VALEUR DE TAUX1(2) ?

1 -- VALEUR DE TAUX1(3) ?

2.5

.....

-- VALEUR DE TAUX1(62) ?

31 -- VALEUR DE TAUX1(63) ?

31.3

** LA SUITE CONSTRUITE EST LA SUIVANTE:

TAUX1(1) = 0.0000000E+00

TAUX1(2) = 0.10000000E+01

TAUX1(3) = 0.25000000E+01

TAUX1(4) = 0.40000000E+01

TAUX1(5) = 0.42000000E+01

TAUX1(6) = 0.44000000E+01

TAUX1(7) = 0.46000000E+01

TAUX1(8) = 0.48000000E+01

TAUX1(9) = 0.60000000E+01
TAUX1(10) = 0.73000000E+01
TAUX1(11) = 0.75000000E+01
TAUX1(12) = 0.76000000E+01
TAUX1(13) = 0.78000000E+01
TAUX1(14) = 0.80000000E+01
TAUX1(15) = 0.82000000E+01
TAUX1(16) = 0.85000000E+01
TAUX1(17) = 0.95000000E+01
TAUX1(18) = 0.11000000E+02
TAUX1(19) = 0.12000000E+02
TAUX1(20) = 0.13000000E+02
TAUX1(21) = 0.14000000E+02
TAUX1(22) = 0.15000000E+02
TAUX1(23) = 0.16000000E+02
TAUX1(24) = 0.16800000E+02
TAUX1(25) = 0.17100000E+02
TAUX1(26) = 0.17300000E+02
TAUX1(27) = 0.17500000E+02
TAUX1(28) = 0.17700000E+02
TAUX1(29) = 0.18200000E+02
TAUX1(30) = 0.18800000E+02
TAUX1(31) = 0.19300000E+02
TAUX1(32) = 0.19600000E+02
TAUX1(33) = 0.20000000E+02
TAUX1(34) = 0.20500000E+02
TAUX1(35) = 0.21200000E+02
TAUX1(36) = 0.21800000E+02
TAUX1(37) = 0.22300000E+02
TAUX1(38) = 0.22500000E+02
TAUX1(39) = 0.22800000E+02
TAUX1(40) = 0.23000000E+02
TAUX1(41) = 0.23200000E+02
TAUX1(42) = 0.23500000E+02
TAUX1(43) = 0.23900000E+02
TAUX1(44) = 0.24100000E+02
TAUX1(45) = 0.24300000E+02
TAUX1(46) = 0.24800000E+02
TAUX1(47) = 0.25400000E+02
TAUX1(48) = 0.25900000E+02
TAUX1(49) = 0.26300000E+02
TAUX1(50) = 0.26900000E+02
TAUX1(51) = 0.27800000E+02
TAUX1(52) = 0.28300000E+02
TAUX1(53) = 0.28500000E+02
TAUX1(54) = 0.28800000E+02
TAUX1(55) = 0.29100000E+02
TAUX1(56) = 0.29300000E+02
TAUX1(57) = 0.29500000E+02
TAUX1(58) = 0.29800000E+02
TAUX1(59) = 0.30300000E+02
TAUX1(60) = 0.30600000E+02
TAUX1(61) = 0.30800000E+02
TAUX1(62) = 0.31000000E+02
TAUX1(63) = 0.31300000E+02
TAUX1(64) = 0.31600000E+02

-- VOULEZ-VOUS MODIFIER LA SUITE (OUI-NON) ?

N

** VALEURS DE LA FONCTION AUX POINTS D'INTERPOLATION

-- OPTION POUR LA DEFINITION DE LA FONCTION ?

1 = CONSTANTE SUR TOUT LE DOMAINE

2 = DONNEE PAR FONCTION INTERPRETEE

3 = DONNEE PAR DOUBLE PRECISION FUNCTION DEFOI

4 = VALEURS FOURNIES A LA MAIN

4 ** IL Y A 64 POINTS D'INTERPOLATION

-- VALEUR DE PHI1(TAUX1(1)) ?

20 -- VALEUR DE PHI1(TAUX1(2)) ?

18.5

.....

-- VALEUR DE PHI1(TAUX1(63)) ?

19.2 -- VALEUR DE PHI1(TAUX1(64)) ?

20

-- VOULEZ-VOUS MODIFIER LES VALEURS DE PHI1 (OUI-NON) ?

N

** DESCRIPTION DE LA FONCTION NUMERO: 2. **

** CARACTERISTIQUES DE L'INTERPOLATION

-- NOM DE LA FONCTION ?

PHI2 -- DEGRE DES FONCTIONS DE BASE B-SPLINES ?

3 -- NOMBRE DE POINTS D'INTERPOLATION ?

64

-- VOULEZ-VOUS MODIFIER LES CARACTERISTIQUES DE L'INTERPOLATION (OUI-NON) ?

N

** COORDONNEES DES POINTS D'INTERPOLATION

** ABSCISSES DES POINTS D'INTERPOLATION

** IL Y A 64 ABSCISSES A CONSTRUIRE:

TAUX2(1),...,TAUX2(64)

AVEC TAUX2(1) = 0.0000000E+00 ET TAUX2(64) = 0.31600000E+02

-- OPTION POUR LA CONSTRUCTION DE TAUX2(2),...,TAUX2(63) ?

1 = EQUIDISTANTES

2 = EN PROGRESSION GEOMETRIQUE

3 = FOURNIR A LA MAIN

3 -- VALEUR DE TAUX2(2) ?


```

1
2.5 -- VALEUR DE Taux2( 3) ?
.....
4 -- VALEUR DE Taux2(62) ?
31 -- VALEUR DE Taux2(63) ?
11.3
** LA SUITE CONSTRUITE EST LA SUIVANTE:
Taux2( 1) = 0.00000000E+00
Taux2( 2) = 0.10000000E+01
Taux2( 3) = 0.25000000E+01
Taux2( 4) = 0.40000000E+01
Taux2( 5) = 0.42000000E+01
Taux2( 6) = 0.44000000E+01
Taux2( 7) = 0.46000000E+01
Taux2( 8) = 0.48000000E+01
Taux2( 9) = 0.60000000E+01
Taux2(10) = 0.73000000E+01
Taux2(11) = 0.75000000E+01
Taux2(12) = 0.76000000E+01
Taux2(13) = 0.78000000E+01
Taux2(14) = 0.80000000E+01
Taux2(15) = 0.82000000E+01
Taux2(16) = 0.85000000E+01
Taux2(17) = 0.95000000E+01
Taux2(18) = 0.11000000E+02
Taux2(19) = 0.12000000E+02
Taux2(20) = 0.13000000E+02
Taux2(21) = 0.14000000E+02
Taux2(22) = 0.15000000E+02
Taux2(23) = 0.16000000E+02
Taux2(24) = 0.16800000E+02
Taux2(25) = 0.17100000E+02
Taux2(26) = 0.17300000E+02
Taux2(27) = 0.17500000E+02
Taux2(28) = 0.17700000E+02
Taux2(29) = 0.18200000E+02
Taux2(30) = 0.18800000E+02
Taux2(31) = 0.19300000E+02
Taux2(32) = 0.19600000E+02
Taux2(33) = 0.20000000E+02
Taux2(34) = 0.20500000E+02
Taux2(35) = 0.21200000E+02
Taux2(36) = 0.21800000E+02
Taux2(37) = 0.22300000E+02
Taux2(38) = 0.22500000E+02
Taux2(39) = 0.22800000E+02
Taux2(40) = 0.23000000E+02
Taux2(41) = 0.23200000E+02
Taux2(42) = 0.23500000E+02
Taux2(43) = 0.23900000E+02
Taux2(44) = 0.24100000E+02
Taux2(45) = 0.24300000E+02
Taux2(46) = 0.24800000E+02
Taux2(47) = 0.25400000E+02
Taux2(48) = 0.25900000E+02
Taux2(49) = 0.26300000E+02
Taux2(50) = 0.26900000E+02
Taux2(51) = 0.27800000E+02
Taux2(52) = 0.28300000E+02
Taux2(53) = 0.28500000E+02
Taux2(54) = 0.28800000E+02
Taux2(55) = 0.29100000E+02
Taux2(56) = 0.29300000E+02
Taux2(57) = 0.29500000E+02
Taux2(58) = 0.29800000E+02
Taux2(59) = 0.30300000E+02
Taux2(60) = 0.30600000E+02
Taux2(61) = 0.30800000E+02
Taux2(62) = 0.31000000E+02
Taux2(63) = 0.31300000E+02
Taux2(64) = 0.31600000E+02

```

-- VOULEZ-VOUS MODIFIER LA SUITE (OUI-NON) ?

N

** VALEURS DE LA FONCTION AUX POINTS D'INTERPOLATION

-- OPTION POUR LA DEFINITION DE LA FONCTION ?

1 = CONSTANCE SUR TOUT LE DOMAINE

2 = DONNEE PAR FONCTION INTERPRETEE

3 = DONNEE PAR DOUBLE PRECISION FUNCTION DEFFOI

4 = VALEURS FOURNIES A LA MAIN

4 ** IL Y A 64 POINTS D'INTERPOLATION

-- VALEUR DE PHI2(Taux2(1)) ?

9 -- VALEUR DE PHI2(Taux2(2)) ?

8.2

.....

-- VALEUR DE PHI2(Taux2(63)) ?

9.8 -- VALEUR DE PHI2(Taux2(64)) ?

9.6

-- VOULEZ-VOUS MODIFIER LES VALEURS DE PHI2 (OUI-NON) ?

N

** FIN DE LA CREATION CONVERSATIONNELLE DES DONNEES DU MODULE BSPLIN. **

-- CREATION DATA ? --- EXECUTION MODULE ? --- DESSINER S.D. ? --- FIN ?

E

-- NOM DU FICHIER CONTENANT LES DONNEES ?

F8.DATA

-- PARAMETRE D'IMPRESSION POUR L'EXECUTION ?

6

** MODULE BSPLIN. **

** DONNEES GENERALES. **

TITRE DU TRAVAIL: EXEMPLE

NOM DU FICHIER DE LA S.D.: F8.SD

NIVEAU DE LA S.D.: 0

TYPE DE PROBLEME: APPROXIMATION

DIMENSION DU DOMAINE: 1

NOMBRE DE FONCTIONS A TRAITER: 2

** COORDONNEES DES SOMMETS DU DOMAINE DE DEFINITION. **

** COORDONNEES DES SOMMETS:

X1 = 0.00000000E+00

Y1 = 0.00000000E+00

X2 = 0.31600000E+02

Y2 = 0.00000000E+00

** INTERPOLATION DE LA FONCTION NUMERO: 1. **

** CARACTERISTIQUES GENERALES

NOM1 = PHI1

KX1 = 3

NX1 = 64

KY1 = 0

NY1 = 1

** COORDONNEES DES POINTS D'INTERPOLATION

** NOMBRE DES ABSCISSES: 64

** NOMBRE DES ORDONNEES: 1

** COORDONNEES DES POINTS DE RACCORD DES FONCTIONS B-SPLINES

** NOMBRE DES ABSCISSES: 67

** NOMBRE DES ORDONNEES: 1

** VALEURS DE LA FONCTION AUX POINTS D'INTERPOLATION

** NOMBRE DE POINTS D'INTERPOLATION: 64

** VALEURS DES FONCTIONS DE BASE B-SPLINES AUX COORDONNEES DES POINTS D'INTERPOLATION

** NOMBRE DES ABSCISSES: 64

** NOMBRE DES ORDONNEES: 1

** COEFFICIENTS D'INTERPOLATION CORRESPONDANTS A CETTE FONCTION

** NOMBRE DE COEFFICIENTS D'INTERPOLATION POUR CETTE FONCTION: 64

** INTERPOLATION DE LA FONCTION NUMERO: 2. **

** CARACTERISTIQUES GENERALES

NOM2 = PHI2

KX2 = 3

NX2 = 64

KY2 = 0

NY2 = 1

** COORDONNEES DES POINTS D'INTERPOLATION

** NOMBRE DES ABSCISSES: 64

** NOMBRE DES ORDONNEES: 1

** COORDONNEES DES POINTS DE RACCORD DES FONCTIONS B-SPLINES

** NOMBRE DES ABSCISSES: 67

** NOMBRE DES ORDONNEES: 1

** VALEURS DE LA FONCTION AUX POINTS D'INTERPOLATION

** NOMBRE DE POINTS D'INTERPOLATION: 64

** VALEURS DES FONCTIONS DE BASE B-SPLINES AUX COORDONNEES DES POINTS D'INTERPOLATION

** NOMBRE DES ABSCISSES: 64

** NOMBRE DES ORDONNEES: 1

** COEFFICIENTS D'INTERPOLATION CORRESPONDANTS A CETTE FONCTION

** NOMBRE DE COEFFICIENTS D'INTERPOLATION POUR CETTE FONCTION: 64

++ OPEN(11,FILE='F8.sd',SPEC='UNFORMATTED',RECL=0)

** FIN DU MODULE BSPLIN. **

-- CREATION DATA ? --- EXECUTION MODULE ? --- DESSINER S.D. ? --- FIN ?

D

** CREATION DE FICHIERS DE DESSIN. **

-- NOM DU FICHIER CONTENANT LA S.D. COOR(BSPLIN) ?

(TAPER 'MC' SI ELLE SE TROUVE EN MEMOIRE CENTRALE)

MC

-- NIVEAU DE LA S.D. COOR(BSPLIN) (EN MEMOIRE CENTRALE!!) ?

0

-- DESSIN DE COURBES VIA TRACOU (OUI-NON) ?

N

-- DESSIN DE COURBES PARAMETRISEES VIA TRACOU (OUI-NON) ?

0

-- NOM DU FICHIER QUI CONTIENDRA LA COURBE ?

PF83

-- NOMBRE DE POINTS POUR LE DESSIN ?

200

** FIN DE LA CREATION DE FICHIERS DE DESSIN. **

-- CREATION DATA ? --- EXECUTION MODULE ? --- DESSINER S.D. ? --- FIN ?

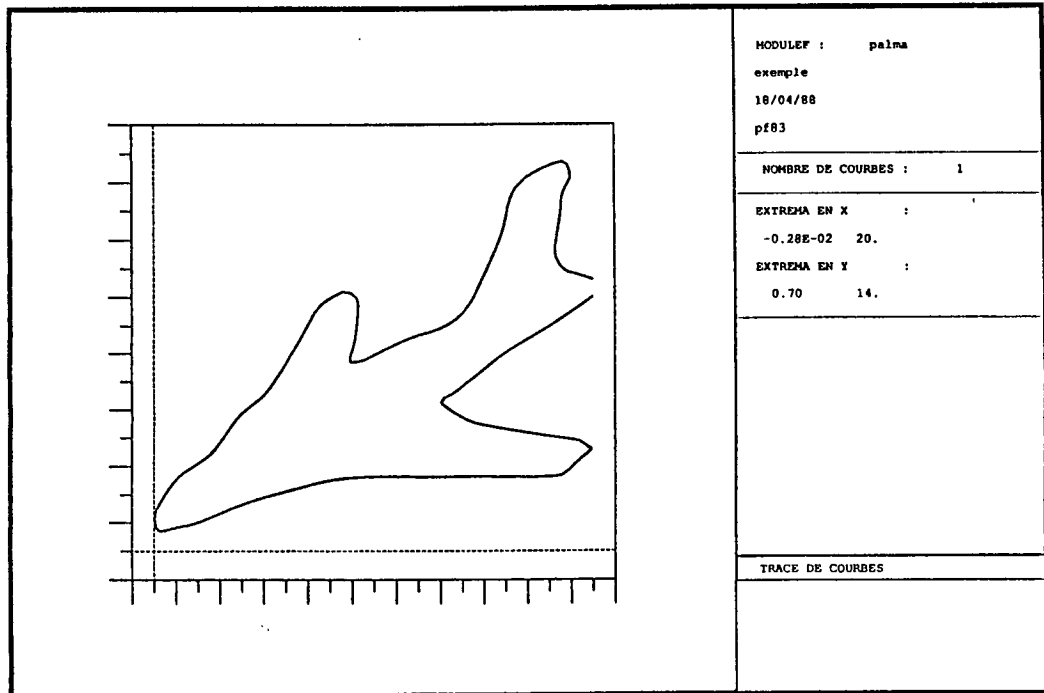
F

Le fichier de données créé est (légèrement abrégé) :

```

EXAMPLE
FS,SD
0
1
2
3
4
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
15
16
17
18
19
20
21
22
23
24
25
26
27
28
29
30
31
32
33
34
35
36
37
38
39
40
41
42
43
44
45
46
47
48
49
50
51
52
53
54
55
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
79
80
81
82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
96
97
98
99
100
101
102
103
104
105
106
107
108
109
110
111
112
113
114
115
116
117
118
119
120
121
122
123
124
125
126
127
128
129
130
131
132
133
134
135
136
137
138
139
140
141
142
143
144
145
146
147
148
149
150
151
152
153
154
155
156
157
158
159
160
161
162
163
164
165
166
167
168
169
170
171
172
173
174
175
176
177
178
179
180
181
182
183
184
185
186
187
188
189
190
191
192
193
194
195
196
197
198
199
200
201
202
203
204
205
206
207
208
209
210
211
212
213
214
215
216
217
218
219
220
221
222
223
224
225
226
227
228
229
230
231
232
233
234
235
236
237
238
239
240
241
242
243
244
245
246
247
248
249
250
251
252
253
254
255
256
257
258
259
260
261
262
263
264
265
266
267
268
269
270
271
272
273
274
275
276
277
278
279
280
281
282
283
284
285
286
287
288
289
290
291
292
293
294
295
296
297
298
299
300
301
302
303
304
305
306
307
308
309
310
311
312
313
314
315
316
317
318
319
320
321
322
323
324
325
326
327
328
329
330
331
332
333
334
335
336
337
338
339
340
341
342
343
344
345
346
347
348
349
350
351
352
353
354
355
356
357
358
359
360
361
362
363
364
365
366
367
368
369
370
371
372
373
374
375
376
377
378
379
380
381
382
383
384
385
386
387
388
389
390
391
392
393
394
395
396
397
398
399
400
401
402
403
404
405
406
407
408
409
410
411
412
413
414
415
416
417
418
419
420
421
422
423
424
425
426
427
428
429
430
431
432
433
434
435
436
437
438
439
440
441
442
443
444
445
446
447
448
449
450
451
452
453
454
455
456
457
458
459
460
461
462
463
464
465
466
467
468
469
470
471
472
473
474
475
476
477
478
479
480
481
482
483
484
485
486
487
488
489
490
491
492
493
494
495
496
497
498
499
500
501
502
503
504
505
506
507
508
509
510
511
512
513
514
515
516
517
518
519
520
521
522
523
524
525
526
527
528
529
530
531
532
533
534
535
536
537
538
539
540
541
542
543
544
545
546
547
548
549
550
551
552
553
554
555
556
557
558
559
560
561
562
563
564
565
566
567
568
569
570
571
572
573
574
575
576
577
578
579
580
581
582
583
584
585
586
587
588
589
590
591
592
593
594
595
596
597
598
599
600
601
602
603
604
605
606
607
608
609
610
611
612
613
614
615
616
617
618
619
620
621
622
623
624
625
626
627
628
629
630
631
632
633
634
635
636
637
638
639
640
641
642
643
644
645
646
647
648
649
650
651
652
653
654
655
656
657
658
659
660
661
662
663
664
665
666
667
668
669
670
671
672
673
674
675
676
677
678
679
680
681
682
683
684
685
686
687
688
689
690
691
692
693
694
695
696
697
698
699
700
701
702
703
704
705
706
707
708
709
710
711
712
713
714
715
716
717
718
719
720
721
722
723
724
725
726
727
728
729
730
731
732
733
734
735
736
737
738
739
740
741
742
743
744
745
746
747
748
749
750
751
752
753
754
755
756
757
758
759
760
761
762
763
764
765
766
767
768
769
770
771
772
773
774
775
776
777
778
779
780
781
782
783
784
785
786
787
788
789
790
791
792
793
794
795
796
797
798
799
800
801
802
803
804
805
806
807
808
809
810
811
812
813
814
815
816
817
818
819
820
821
822
823
824
825
826
827
828
829
830
831
832
833
834
835
836
837
838
839
840
841
842
843
844
845
846
847
848
849
850
851
852
853
854
855
856
857
858
859
860
861
862
863
864
865
866
867
868
869
870
871
872
873
874
875
876
877
878
879
880
881
882
883
884
885
886
887
888
889
890
891
892
893
894
895
896
897
898
899
900
901
902
903
904
905
906
907
908
909
910
911
912
913
914
915
916
917
918
919
920
921
922
923
924
925
926
927
928
929
930
931
932
933
934
935
936
937
938
939
940
941
942
943
944
945
946
947
948
949
950
951
952
953
954
955
956
957
958
959
960
961
962
963
964
965
966
967
968
969
970
971
972
973
974
975
976
977
978
979
980
981
982
983
984
985
986
987
988
989
990
991
992
993
994
995
996
997
998
999
1000
1001
1002
1003
1004
1005
1006
1007
1008
1009
1010
1011
1012
1013
1014
1015
1016
1017
1018
1019
1020
1021
1022
1023
1024
1025
1026
1027
1028
1029
1030
1031
1032
1033
1034
1035
1036
1037
1038
10
```

Finalement, la visualisation de la courbe paramétrée est :



A titre d'exemple nous donnons aussi le fichier de données et le sous-programme fonction utilisé dans l'exemple 7 pour le barrage.

```

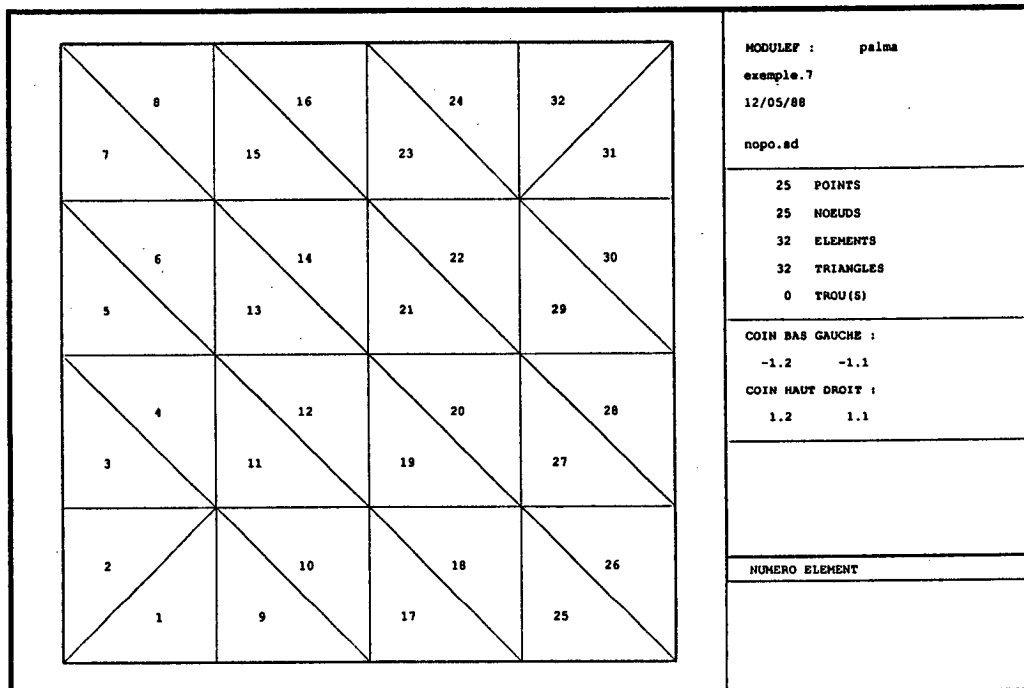
'exemple-7
F7.SD
0
1
2
4
0.00000000E+00 0.10000000E+01
0.00000000E+00 0.10000000E+01
PHI1
5
11
5
11
1
3
1
PHI2
5
11
5
11
1
1
2
PHI3
5
11
5
11
1
3
3
EPAI
2
11
2
11
1
3
4

S NOCOOR (S.D. COOR-BSPLIN)
S NICOOR (S.D. COOR-BSPLIN)
S NCTP
S NOD
S NPT
S X1 ET X2
S Y1 ET Y2
S NOM1
S KX1
S NY1
S NOPIX1
S NOPIY1
S NOFT1
S NR1
S NOM2
S KX2
S NY2
S NOPIX2
S NOPIY2
S NOFI2
S NR2
S NOM3
S KX3
S NY3
S NOPIX3
S NOPIY3
S NOFI3
S NR3
S KX3
S NY3
S NOPIX3
S NOPIY3
S NOFI3
S NR3

DOUBLE PRECISION FUNCTION DEFFO2(NR,X,Y)
C *****
C BUT: DEFINIR L'UTILISATEUR UNE OU PLUSIEURS FONCTIONS.
C ---
C PARAMETRES D'ENTREE:
C NR - NUMERO DE REFERENCE DE LA FONCTION
C X, Y - POINT OU ON CALCULE LA FONCTION
C ---
C PARAMETRE DE SORTIE:
C DEFFO2 = VALEUR DE LA FONCTION
C *****
C PROGRAMMEUR: F. PALMA, INRIA ET UNIV. MALAGA, FEVRIER-88.
C *****
C DOUBLE PRECISION PI,XX,YY,RO,Z,A,T,XI
DATA PI /3.141592653589793D0/
C
XX = DBLE(X)
YY = DBLE(Y)
Z = 157.
A = TAN(PI/4.5)
T = 48.178*PI/180.
RO = 200.-0.008233*Z**2*YY**2+0.000029*Z**3*YY**3
XI = XX
C
IF (NR.EQ.1) THEN
DEFFO2 = RO*(EXP(A*T*ABS(XX))*COS(T*ABS(XX)+PI/4.5)-COS(PI/4.5))
+0.269*Z*YY-0.00000*Z**3*YY**3
ELSEIF (NR.EQ.2) THEN
IF (XX.EQ.0.) XI = 1.
DEFFO2 = ABS(XX)*RO*(EXP(A*T*ABS(XX))*SIN(T*ABS(XX)+PI/4.5)
-SIN(PI/4.5))/XI
ELSEIF (NR.EQ.3) THEN
DEFFO2 = -2*YY
ELSEIF (NR.EQ.4) THEN
DEFFO2 = 8.+0.248*Z*YY-0.000003*Z**3*YY**3+2.D-8*Z**2*YY**2
+(1.+0.003*Z*YY)*((EXP(A*T*ABS(XX))-1)*RO
/SIN(PI/4.5))**2
ENDIF
END

```

Maintenant nous donnons l'impression de la S.D. COOR (BSPLIN) créée dans l'exemple 7 pour le cas du paraboloïde hyperbolique et en faisant aussi l'interface avec le maillage suivant :



```
1ma0ax
*****
APPEL DE IM'SD'
*****

-- NOM DU FICHIER CONTENANT LA S.D. ?
F6.SD
-- FICHIER ACCES DIRECT (OUI-NON) ?
N
-- PARAMETRE D'IMPRESSION ?
10
-- SORTIE SUR ECRAN (OUI-NON) ?
O
*****
IMPRESSION DE LA S.D. COOR DE NIVEAU 0
*****
TITRE : exemple.7
DATE ET NOM UTILISATEUR : 18/04/88 palma
TYPE DE LA STRUCTURE DE DONNEES : COOR
NIVEAU ET NUMERO D'ETAT : 0 0
NOMBRE DE TABLEAUX ASSOCIES : 5
LE TABLEAU 1 : COOS DE TYPE ENTIER A 8 MOTS
CONTENU DE CE TABLEAU : HDO,NE,NFT; BOUCLE SUR NHT: NOM,KX,NX,KY,NY.
NOM : COOS TYPE : 1 VALEURS : 1 1179602486 3 7
LE TABLEAU 2 : COO6 DE TYPE REELIMOT A 14 MOTS
CONTENU DE CE TABLEAU : TAB COORDONNEES DES POINTS D'INTERPOLATION.
NOM : COO6 TYPE : 2 VALEURS :
-0.1000000E+01 -0.666666E+00 -0.333333E+00 0.000000E+00 0.333333E+00
0.666666E+00 0.100000E+01 -0.100000E+01 -0.666666E+00 -0.333333E+00
0.000000E+00 0.333333E+00 0.666666E+00 0.100000E+01
LE TABLEAU 3 : COO7 DE TYPE REELIMOT A
CONTENU DE CE TABLEAU : ALPHA: COEFFICIENTS D'INTERPOLATION.
NOM : COO7 TYPE : 5 VALEURS :
0.000000000000000E+00 0.50000000703700860E-01 0.91666666625812200E-01
0.1027778039975390E+00 0.91666661890003150E-01 0.49999999758749560E-01
0.000000000000000E+00 -0.50000000703700860E-01 -0.44623512023845650E-17
0.4166666189000290E-01 0.52777771864014310E-01 0.41666669192229560E-01
-0.72613406998151530E-08 -0.50000000703700860E-01 -0.91666666625812200E-01
-0.4166666189000270E-01 -0.27618645229311700E-17 0.11111110298238140E-01
-0.29635221336993570E-08 -0.41666663751446430E-01 -0.91666666625812200E-01
-0.1027778039975390E+00 -0.52777771864014320E-01 -0.11111110298238130E-01
-0.21156686127470350E-18 -0.11111111507208030E-01 -0.52777775177611720E-01
-0.1027778039975390E+00 -0.91666661890003150E-01 -0.41666669192229540E-01
0.29635221323283140E-08 0.11111111507208030E-01 0.12926540618541420E-18
-0.41666671753875530E-01 -0.91666661890003150E-01 -0.49999999758749560E-01
0.72613406961869090E-08 0.41666663751446440E-01 0.52777775177611700E-01
0.41666671753875530E-01 -0.34439366196572490E-17 -0.49999999758749560E-01
0.000000000000000E+00 0.50000000703700860E-01 0.91666666625812200E-01
0.1027778039975390E+00 0.91666661890003150E-01 0.49999999758749560E-01
0.000000000000000E+00
LE TABLEAU 4 : COO8 DE TYPE ENTIER A 33 MOTS
CONTENU DE CE TABLEAU : NMVCE; BOUCLE SUR NE: NMVCE.
NOM : COO8 TYPE : 1 VALEURS :
24 9 9 15 12
12 9 9 15 24
22 19 19 15 12
12 19 19 15 12
12 9 9 15 12
12 9 9
LE TABLEAU 5 : COO9 DE TYPE ENTIER A 441 MOTS
CONTENU DE CE TABLEAU : BOUCLE SUR NE: BOUCLE SUR NMVCE: NMVCE.
NOM : COO9 TYPE : 1 VALEURS :
1 3 8 9 10
15 16 17 1 3
8 9 10 15 16 17
1 2 3 8 9 10
15 16 17 22 23 24
29 30 31 1 2 3
8 9 10 15 16 17
22 23 24 29 30 31
15 16 17 22 23 24
29 30 31 36 37 38
15 16 17 22 23 24
29 30 31 36 37 38
43 44 45 29 30 31
36 37 38 43 44 45
9 10 11 12 15 16
17 18 19 1 2 3
4 5 8 9 10 11
12 13 16 17 18 19
1 2 3 8 9 10 11
9 10 11 12 15 16
17 18 19 22 23 24
25 26 29 30 31 32
3 4 5 9 10 11
12 15 16 17 18 19
22 23 24 25 26 29
30 31 32 33 15 16
17 18 19 22 23 24
25 26 29 30 31 32
33 36 37 38 39 16
17 18 19 22 23 24
25 26 29 30 31 32
33 36 37 38 39 40
29 30 31 32 33 36
37 38 39 40 43 44
45 46 47 29 30 31
32 33 36 37 38 39
40 43 44 45 46 47
3 4 5 6 10 11
12 13 17 18 19 20
3 4 5 6 10 11
12 13 17 18 19 20
```

```
3 4 5 6 10 11
12 13 17 18 19 20
24 25 26 27 31 32
33 4 5 6 10 11
12 13 17 18 19 20
24 25 26 27 31 32
27 31 32 33 34 38
33 34 38 39 40 41
18 19 20 24 25 26
31 32 33 34 38 39
39 40 41 31 32 33
34 38 39 40 41 45
46 47 48 31 32 33
46 47 48 40 41 45
12 13 14 19 20 21
5 6 7 12 13 14
19 20 21 5 6 7
12 13 14 19 20 21
26 27 28 33 34 35
5 6 7 12 13 14
19 20 21 26 27 28
33 34 35 19 20 21
26 27 28 33 34 35
40 41 42 19 20 21
26 27 28 33 34 35
40 41 42 47 48 49
33 34 35 40 41 42
47 48 49
```

```
TABLEAU C O O 2
TYPE DU TABLEAU COO4 (NITT) : 2
NOMBRE DE SES INDICES (NINDI) : 2
DIMENSION DU DOMAINE (NIDM) : 1
VALEUR MAXIMALE DU DEUXIEME INDICE (N2) : 20
CODE DE LA SEGMENTATION (NCODS) : 1
NOMBRE DE BLOCS (NBLOC) : 1
TYPE DES AXES DES COORDONNEES (NTACOO) : 1
TABLEAU C O O 3
LISTE DES NUMERO DES COLONNES DE FIN DES PAGES
PAGE 1 : 20 PAGE
```

TABLEAU C O O 4

| POINT |

```
-0.1000000E+01
-0.1000000E+01
-0.1000000E+01
-0.5000000E+00
-0.1666667E+00
0.1666667E+00
0.5000000E+00
0.1000000E+01
0.1000000E+01
0.1000000E+01
-0.1000000E+01
-0.1000000E+01
-0.1000000E+01
-0.5000000E+00
-0.1666667E+00
0.1666667E+00
0.5000000E+00
0.1000000E+01
0.1000000E+01
0.1000000E+01
```

-- IMPRESSION --- FIN ?

F
Fortran STOP

Pour finir, nous donnons le programme utilisé dans l'exemple 4 (fonction en escalier) pour comparer la fonction exacte et la fonction approchée. Il montre l'utilisation des sous-programmes utilitaires décrits dans le paragraphe 3.4.

```

      program test3
C comparaison de la fonction exacte et la fonction approchée
      double precision dm,deffol,xx,fa
      character nocoor*32,nom*4
      dimension m(100000),nz(16)
      equivalence (dm,m(1))
      call initis(m,100000,0,0)
C lecture de données
      print*,'nom du fichier contenant la S.D. COOR(BSPLIN)'
      call libcar(nocoor)
      print*,'nombre de points'
      read*,np
      print*,'numero de la fonction'
      read*,nfo
C restauration de la S.D.
      call trunit(nf)
      call ouvris(nf,nocoor,'OLD,UNFORMATTED',0)
      call recobs(m,nz,0,nz,nt,ndd,ne,nft,nvc,nmvce,x1,x2,y1,y2)
      close(nf)
      if (ndd.eq.2) stop
C recuperation des caracteristiques de la fonction
      call recafo(m,nz,nfo,nom,kx,nx,ky,ny,iataux,iatauy,iatx,iaty,
        & iaalpha)
C ouverture du fichier de dessin
      call trunit(nfd)
      call ouvris(nfd,'comp.'//nom,' ',0)
      write(nfd,*) 2
C abscisses des points
      write(nfd,*) np
      do 1 i=1,np
        write(nfd,*) x1+(x2-x1)*real(i-1)/real(np-1)
      1 continue
C valeurs de la fonction exacte
      do 2 i=1,np
        x = x1+(x2-x1)*real(i-1)/real(np-1)
        write(nfd,*) deffol(1,x)
      2 continue
C abscisses des points
      write(nfd,*) np
      do 3 i=1,np
        write(nfd,*) x1+(x2-x1)*real(i-1)/real(np-1)
      3 continue
C valeurs de la fonction approchée
      do 4 i=1,np
        xx = dble(x1+(x2-x1)*real(i-1)/real(np-1))
        call fabspl(nx,ny,0,m,kx,ky,xx,0.d0,iatx,iaty,ndd,iaalpha,fa)
        write(nfd,*) fa
      4 continue
C fermeture du fichier de dessin
      close(nfd)
      end

```

Bibliographie

- BERNADOU, M. ; BOISSERIE, J.M. [1982] : The finite element method in thin shell theory : Application to Arch Dam Simulations ; Birkhäuser, Boston.
- BERNADOU, M. ; GEORGE, P.L. ; HASSIM, A. ; JOLY, P. ; LAUG, P. ; PERRONNET, A. ; SALTEL, E. ; STERR, D. ; VANDERBORCK, G. ; VIDRASCU, M. [1985] : Modulef : une bibliothèque modulaire d'éléments finis ; INRIA.
- BERNADOU, M. ; LALANNE, B. [1986] : Sur l'approximation des coques minces par des méthodes "B-Splines et éléments finis"; Part 1 : Formulation du problème et estimations d'erreur ; Rapport de Recherche INRIAR n°474.
- BOOR, C. de [1978] : A practical guide to Splines, Springer-Verlag, New-York.
- LAUG, P. [1984] : Les fonctions interprétées. Manuel d'utilisation, de programmation, de référence. Rapport technique INRIA n°38.
- MICCHELLI, C.A. ; RIVLIN, T.J. ; WINOGRAD, S. [1976] : The optimal recovery of smooth functions. Num. Math. 26, pp. 191-200.